SIEMENS

SINUMERIK

SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Alarmes

Manual de diagnóstico

Introdução 1

Indicações básicas de segurança 2

Explicação dos alarmes 3

Alarme NC 4

Alarmes de ciclos 5

HMI-Alarmes 6

SINAMICS-Alarmes 7

Alarme periférico 8

PLC-Alarmes 9

Reações do sistema 10

Stop Conditions 11

Anexo A

Válido para
Controle
SINUMERIK 828D
Software
Software CNC, versão 4.95
SINAMICS S120, Versão 5.2 SP3

07/2021
6FC5398-8BP40-6KA2

Промэлектроника, sales@prom-elec.com

Informações jurídicas

Conceito de aviso

Este manual contém instruções que devem ser observadas para sua própria segurança e também para evitar danos materiais. As instruções que servem para sua própria segurança são sinalizadas por um símbolo de alerta, as instruções que se referem apenas à danos materiais não são acompanhadas deste símbolo de alerta. Dependendo do nível de perigo, as advertências são apresentadas como segue, em ordem decrescente de gravidade.

⚠ **PERIGO**
significa que **haverá** caso de morte ou lesões graves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

⚠ **AVISO**
significa que **poderá haver** caso de morte ou lesões graves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

⚠ **CUIDADO**
indica um perigo iminente que pode resultar em lesões leves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

ATENÇÃO
significa que podem ocorrer danos materiais, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

Ao aparecerem vários níveis de perigo, sempre será utilizada a advertência de nível mais alto de gravidade. Quando é apresentada uma advertência acompanhada de um símbolo de alerta relativamente a danos pessoais, esta mesma também pode vir adicionada de uma advertência relativa a danos materiais.

Pessoal qualificado

O produto/sistema, ao qual esta documentação se refere, só pode ser manuseado por **pessoal qualificado** para a respectiva definição de tarefas e respeitando a documentação correspondente a esta definição de tarefas, em especial as indicações de segurança e avisos apresentados. Graças à sua formação e experiência, o pessoal qualificado é capaz de reconhecer os riscos do manuseamento destes produtos/sistemas e de evitar possíveis perigos.

Utilização dos produtos Siemens em conformidade com as especificações

Tenha atenção ao seguinte:

⚠ **AVISO**
Os produtos da Siemens só podem ser utilizados para as aplicações especificadas no catálogo e na respetiva documentação técnica. Se forem utilizados produtos e componentes de outros fornecedores, estes têm de ser recomendados ou autorizados pela Siemens. Para garantir um funcionamento em segurança e correto dos produtos é essencial proceder corretamente ao transporte, armazenamento, posicionamento, instalação, montagem, colocação em funcionamento, operação e manutenção. Devem-se respeitar as condições ambiente autorizadas e observar as indicações nas respetivas documentações.

Marcas

Todas denominações marcadas pelo símbolo de propriedade autoral ® são marcas registradas da Siemens AG. As demais denominações nesta publicação podem ser marcas em que os direitos de proprietário podem ser violados, quando usadas em próprio benefício, por terceiros.

Exclusão de responsabilidade

Nós revisamos o conteúdo desta documentação quanto a sua coerência com o hardware e o software descritos. Mesmo assim ainda podem existir diferenças e nós não podemos garantir a total conformidade. As informações contidas neste documento são revisadas regularmente e as correções necessárias estarão presentes na próxima edição.

Siemens AG
Digital Industries
Postfach 48 48
90026 NÜRNBERG
ALEMANHA

N.º de encomenda de documento: 6FC5398-8BP40-6KA2
Ⓟ 07/2021 Sujeito a alterações

Copyright © Siemens AG 2009 - 2021.
Todos os direitos reservados

Índice remissivo

1 Introdução 5

1.1 Sobre o SINUMERIK 5

1.2 Sobre esta documentação 6

1.3 Documentação na internet 8

1.3.1 Visão geral da documentação de componentes de operação SINUMERIK 8

1.4 Feedback sobre a documentação técnica 9

1.5 Documentação do mySupport 10

1.6 Assistência técnica e suporte 11

1.7 Informações importantes sobre o produto 13

2 Indicações básicas de segurança 15

2.1 Indicações gerais de segurança 15

2.2 Garantia e responsabilidade para exemplos de aplicativos 16

2.3 Indicações de segurança 17

3 Explicação dos alarmes 19

3.1 Estrutura de descrição do alarme 19

3.2 Faixa de números de alarmes 23

4 Alarme NC 25

5 Alarmes de ciclos 457

6 HMI-Alarmes 625

7 SINAMICS-Alarmes 635

8 Alarme periférico 1303

9 PLC-Alarmes 1315

10 Reações do sistema 1323

10.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK 1323

10.2 Critério de eliminação para alarmes 1325

10.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS 1326

11 Stop Conditions 1331

A Anexo 1341

A.1 Lista de abreviações 1341

Índice 1347

Introdução 1

1.1 Sobre o SINUMERIK

Desde máquinas CNC padrão simples, passando por máquinas padronizadas até conceitos de máquinas modulares Premium – os comandos CNC SINUMERIK oferecem a solução certa para cada conceito de máquina. Seja a fabricação de peças individuais ou produção em massa, peças simples ou complexas – o SINUMERIK é a solução de automação de alta produtividade para todas as áreas de fabricação – desde amostras e ferramentas, passando pela fabricação de moldes até a produção em grandes séries.

Para mais informações, visite o site SINUMERIK (https://www.siemens.com/sinumerik).

1.2 Sobre esta documentação

Grupo-alvo

Esta publicação se destina a:

- Engenheiros de projeto
- Engenheiros de comissionamento
- Operador da máquina
- Pessoal de serviço e manutenção

Objetivo

O Manual de diagnóstico se refere aos alarmes/mensagens da área do contato de interrupção, HMI, CLP e SINAMICS. Ele deve ser usado como um manual de referência e permite ao operador na máquina ferramenta:

- Avaliar corretamente situações especiais durante a operação da máquina.
- Entender a resposta do sistema à situação especial.
- Usar as opções para continuação do funcionamento após a situação especial.
- Seguir as referências para outra documentação que contenha mais detalhes.

Benefícios

O Manual de diagnóstico permite que o grupo-alvo avalie indicações de erros e falhas e responda adequadamente.

Com a ajuda do Manual de diagnóstico, o grupo-alvo tem um resumo das várias opções de diagnóstico e ferramentas de diagnóstico.

Escopo padrão

A presente documentação contém uma descrição da funcionalidade do escopo padrão. Este pode divergir do escopo das funcionalidades do sistema fornecido. As funcionalidades do sistema fornecido devem ser consultadas exclusivamente na documentação do pedido.

No sistema podem ser executadas outras funções, que não são explicadas nesta documentação. Isso, no entanto, não implica nenhuma obrigação destas funções serem fornecidas com um novo controle ou em caso de serviço.

Por razões de clareza, esta documentação não contém todas as informações detalhadas referentes a todos os tipos do produto. Além disto, esta documentação não pode levar em consideração todos os casos possíveis associados à instalação, operação e conservação

As complementações ou alterações executadas no produto por parte do fabricante da máquina são documentadas pelo fabricante da máquina.

Sites de terceiros

Este documento pode conter hiperlinks para sites de terceiros. A Siemens não se responsabiliza pelo conteúdo desses sites, nem a Siemens se apropria desses sites e de seus conteúdos. A Siemens não controla as informações nesses sites e não é responsável pelos conteúdos e informações neles fornecidos. O usuário é responsável pelo uso.

1.3 Documentação na internet

1.3.1 Visão geral da documentação de componentes de operação SINUMERIK

A documentação completa dos componentes de operação SINUMERIK pode ser encontrada em Visão geral da documentação de componentes de operação SINUMERIK (https://support.industry.siemens.com/cs/document/109783841/technische-dokumentation-zu-sinumerik-bedienkomponenten?dti=0&lc=en-WW).

Existe a possibilidade de exibir os documentos ou fazer o download nos formatos PDF e HTML5.

A documentação está dividida nas seguintes categorias:

- Painéis de operação
- Painéis de comando de máquina
- Machine Pushbutton Panel
- Handheld Unit/Mini dispositivo portátil
- Mais componentes de operação

Você pode encontrar uma visão geral dos documentos, artigos e links mais importantes sobre o tema "SINUMERIK" na página de temas Visão geral SINUMERIK (https://support.industry.siemens.com/cs/document/109766201/sinumerik-an-overview-of-the-most-important-documents-and-links?dti=0&lc=en-WW).

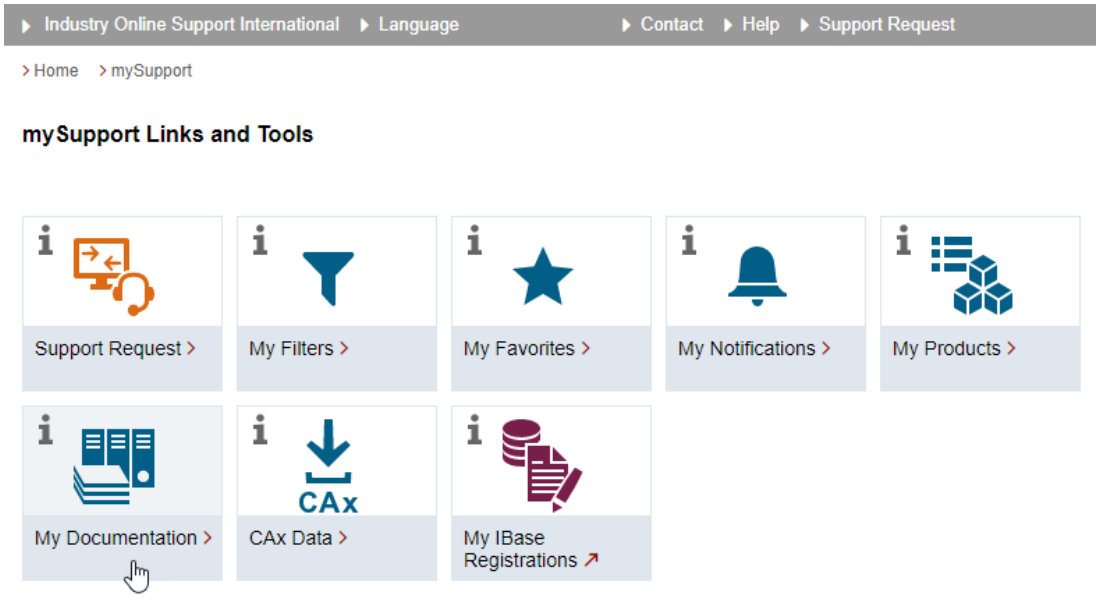
1.4 Feedback sobre a documentação técnica

Para dúvidas, sugestões ou correções referentes à documentação técnica publicada no Siemens Industry Online Support, use o link "Enviar feedback" no final de um artigo.

1.5 Documentação do mySupport

O sistema baseado na web "Documentação mySupport" permite compilar individualmente sua documentação com base nos conteúdos da Siemens e adaptá-la para a documentação de sua própria máquina.

O aplicativo é iniciado por meio do bloco "Minha documentação" na página inicial mySupport (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/my):



O manual configurado pode ser exportado nos formatos RTF, PDF ou XML.

Indicação

Os conteúdos Siemens compatíveis com o aplicativo "Documentação mySupport" podem ser identificados pela presença do link "Configurar".

1.6 Assistência técnica e suporte

Suporte para produto

Mais informações sobre o produto podem ser encontradas na Internet:

Suporte para produto (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/)

O seguinte pode ser encontrado neste endereço:

- Informações atualizadas sobre o produto (comunicações sobre produtos)
- FAQ (perguntas frequentes)
- Manuais
- Downloads
- Newsletter com as informações mais recentes sobre os seus produtos
- Fórum para a troca mundial de informações e experiências entre usuários e especialistas
- Pessoa de contato local através de nosso banco de dados de contatos (→ "Contato")
- Informações sobre assistência técnica, reparos, peças de reposição no local e muito mais (→ "Serviços")

Suporte técnico

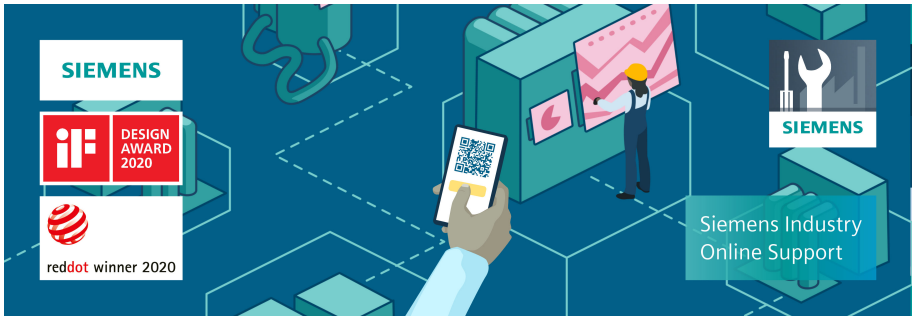
Os números de telefone específicos dos países para a assistência técnica podem ser encontrados na Internet em Endereço (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/sc/4868) na área "Contato".

Para dúvidas técnicas, utilize o formulário on-line na área "Support Request".

Treinamento

Você pode encontrar informações sobre SITRAIN no seguinte endereço (https://www.siemens.com/sitrain).
SITRAIN disponibiliza ofertas de treinamento para produtos, sistemas e soluções Siemens da tecnologia de acionamento e automação.

Suporte móvel da Siemens



O aplicativo "Siemens Industry Online Support" te permite acessar, a qualquer hora e em qualquer lugar, mais de 300.000 documentos dos produtos Siemens Industry. O aplicativo ajuda você nos seguintes campos de utilização:

- Resolução de problemas em uma implementação do projeto
- Resolução de interferências em caso de interferências
- Ampliação ou novo planejamento de uma instalação

Além disso, você pode acessar o Technical Forum e outras contribuições criadas pelos nossos especialistas para você:

- FAQs
- Exemplos de utilização
- Manuais
- Certificados
- Comunicações sobre produtos e outros assuntos

O aplicativo "Siemens Industry Online Support" está disponível para Apple iOS e Android.

Data-Matrix-Code na placa com indicação da potência

O código Data Matrix na placa de identificação contém os dados específicos do dispositivo. Esse código pode ser lido com qualquer smartphone, o aplicativo para dispositivos móveis "Industry Online Support" pode ser usado para exibir informações técnicas sobre o dispositivo em questão.

1.7 Informações importantes sobre o produto

Utilização de OpenSSL

Este produto pode conter os seguintes softwares:

- Software desenvolvido pelo projeto OpenSSL para a utilização dentro do OpenSSL-Toolkit
- Software criptográfico criado por Eric Young
- Software desenvolvido por Eric Young

Você encontra mais informações na Internet:

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

Conformidade com o regulamento geral de proteção de dados

A Siemens respeita os princípios da proteção de dados, especialmente as ordens de minimização de dados (privacy by design).

Para este produto, isto significa:

O produto não edita ou salva dados pessoais, apenas dados técnicos funcionais (por exemplo, carimbo de data e hora). Caso o usuário associe esses dados com outros dados (p. ex. escala de turnos) ou salve dados pessoais na mesma mídia (p. ex. disco rígido), gerando uma referência pessoal, ele mesmo deverá assegurar o cumprimento das especificações legais de privacidade.

Indicações básicas de segurança 2

2.1 Indicações gerais de segurança

⚠ AVISO

Risco de vida em caso de inobservância das orientações de segurança e dos riscos residuais

Em caso de inobservância das orientações de segurança e dos riscos residuais na documentação de hardware pertinente, podem ocorrer acidentes com graves lesões ou morte.

- Respeite as indicações de segurança da documentação de hardware.
- Na avaliação de riscos, considere os riscos residuais.

⚠ AVISO

Mau funcionamento da máquina devido a ajustes de parâmetros incorretos ou alterados

Uma parametrização incorreta ou alterada pode resultar no mau funcionamento de máquinas que, por sua vez, pode levar à morte ou causar lesões graves.

- Proteja a parametrização contra acessos não autorizados.
- Lide com possíveis casos de mau funcionamento com medidas adequadas, por exemplo, parada de emergência ou desativação de emergência.

2.2 Garantia e responsabilidade para exemplos de aplicativos

Os exemplos de aplicativos não são vinculativos e não pretendem ser exaustivos relativamente à configuração e equipamento, bem como a quaisquer eventualidades. Os exemplos de aplicativos não representam soluções personalizadas, devendo apenas servir de suporte de ajuda para tarefas típicas.

Como usuário, você é responsável pela operação apropriada dos produtos descritos. Os exemplos de aplicativos não o isentam da responsabilidade pelo manuseamento seguro durante a aplicação, instalação, operação e manutenção.

2.3 Indicações de segurança

A Siemens oferece produtos e soluções com funções Industrial Security, que suportam o funcionamento seguro de instalações, sistemas, máquinas e redes.

Para proteger instalações, sistemas, máquinas e redes contra ameaças cibernéticas, é necessário implementar um conceito de segurança industrial completo (e manter o mesmo continuamente) que corresponda ao estado atual da tecnologia. Os produtos e soluções da Siemens formam uma parte desse conceito.

O cliente é responsável por evitar o acesso não autorizado às suas instalações, sistemas, máquinas e redes. Esses sistemas, máquinas e componentes somente devem ser ligados à rede da empresa ou à Internet se e na medida em que seja necessário e com as respetivas medidas de segurança (p.ex. utilização de firewalls e/ou segmentação de rede) adotadas.

Para mais informações sobre as medidas de proteção no setor de Industrial Security, que poderão ser implementadas, visite https://www.siemens.com/industrialsecurity (https://www.siemens.com/industrialsecurity).

Os produtos e soluções da Siemens estão sendo constantemente aperfeiçoados, para aumentar ainda mais sua segurança. A Siemens recomenda explicitamente aplicar as atualizações do produto assim que estas estejam disponíveis e a utilizar unicamente as versões mais atuais dos produtos. A utilização de versões desatualizadas ou que deixaram de ser suportadas pode aumentar o risco de ameaças cibernéticas.

Para estar sempre informado sobre atualizações de produtos, assine o feed de Siemens Industrial Security RSS em: https://www.siemens.com/industrialsecurity (https://new.siemens.com/global/en/products/services/cert.html#Subscriptions)

Mais informações são fornecidas na Internet:

Manual do projeto de Industrial Security (https://support.industry.siemens.com/cs/ww/en/view/108862708)

⚠ AVISO

Estado operacional sem segurança devido à manipulação do software

A manipulação do software (por exemplo, vírus, cavalo de Troia, worms) pode comprometer a segurança da operação do seu sistema, podendo resultar em morte, lesões graves e danos materiais.

- Mantenha o software atualizado.
- Incorpore a automação e peças do drive em um conceito holístico e com tecnologia de ponta de Industrial Security para a instalação ou máquina.
- Certifique-se de incluir todos os produtos instalados em um conceito holístico de Industrial Security.
- Proteja os arquivos salvos na mídia de armazenamento substituível do software malicioso com medidas adequadas, como antivírus.
- Ao concluir o comissionamento, verifique todas as configurações relacionadas à segurança.

Explicação dos alarmes 3

3.1 Estrutura de descrição do alarme

Vista geral de alarmes

As descrições sobre os alarmes podem ser encontrados nos capítulos:

- Alarme NC (Página 25)
- Alarmes de ciclos (Página 457)
- HMI-Alarmes (Página 625)
- SINAMICS-Alarmes (Página 635)
- Alarme periférico (Página 1303)
- PLC-Alarmes (Página 1315)

Em cada capítulo os alarmes são distribuídos pelos números dos alarmes de forma crescente. A sequência não é contínua.

Estrutura das descrições dos alarmes SINUMERIK

A descrição dos alarmes possui a seguinte estrutura:

<Número do alarme> <Texto do alarme>

Explicação:

Reação:

Solução:

Continuação do programa

Cada alarme é claramente identificado pelo <número de alarme> e pelo <texto de alarme>.

A descrição dos alarmes é dividida da seguinte forma:

- Explicação
- Reação
  Veja o capítulo:Reações do sistema em alarmes SINUMERIK (Página 1323)
- Solução
  veja o capítulo: Critério de eliminação para alarmes (Página 1325)
- Continuação do programa
  Veja o capítulo: Critério de eliminação para alarmes (Página 1325)

Alarmes SINAMICS

Os erros e estados detectados por componentes do acionamento são indicados por alarmes. Esses alarmes SINAMICS são categorizados em avisos e alarmes.

Falhas e alarmes possuem as seguintes diferenças:

Falhas	O que acontece durante a ocorrência de uma falha? • A respectivo resposta à falha é iniciada. • O sinal de estado ZSW1.3 é ajustado. • A falha é adicionada em um buffer de falhas. Como são eliminadas as falhas? • Eliminar a causa da falha • Reconhecer a falha
Alarme	O que acontece durante a ocorrência de um aviso? • O sinal de estado ZSW1.7 é ajustado. • O aviso é adicionado em um buffer de avisos. Como são eliminados os avisos? • Os avisos são de auto confirmação. Se a causa for eliminada, os avisos são automaticamente resetados.

Estrutura das descrições dos alarmes SINAMICS

A descrição dos alarmes SINAMICS possui a seguinte estrutura:

<Número do alarme> <Localização> <Texto do alarme>

Conteúdo da mensagem:

Drive object:

Reação:

Quitação:

Causa:

Solução:

Cada alarme é claramente identificado pelo <nº de alarme> e pelo <texto de alarme>.

A <localização> é uma informação de indicação opcional. A localização pode ser:

- Nome de eixo e número do acionamento
  - ou -
- Número do barramento e escravo de PROFINET ou componente de PROFIBUS-DP afetado

Na descrição dos alarmes, apresenta-se um curinga para indicar esta informação opcional <localização>.

A descrição dos alarmes SINAMICS é dividida da seguinte forma:

- Conteúdo da mensagem
  A informação sobre o conteúdo das mensagens fornece informações sobre a composição dos Alarmes/Falhas.
  Exemplo:
  Conteúdo da mensagem: Número do componente : %1, causa: %2
  Esses alarmes ou alertas contêm informações sobre o número do componente e causa. As indicações %1 e %2 são variáveis preenchidas no modo online com o software de comissionamento com os valores correspondentes.
- Objeto de acionamento
  Para cada alarme (Falha/Alerta) é especificado a qual drive object esta mensagem corresponde. Uma mensagem pode pertencer a um, a vários, ou a todos os drive objects.
- Reação
  Especifica o padrão de reação em um erro.
- Confirmação
  Específica o padrão de confirmação de falhas/advertência após a eliminação das causas.
- Causa
  Descreve as possíveis causas. Para a causa do alarme/alerta, o valor da falha/alerta é preparado o quanto antes em formato texto.
- Solução
  Descreve as possíveis soluções.

Uma descrição detalhada das reações de falhas e a confirmação encontra-se disponível no capítulo: Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 1326).

Literatura

Você encontra no seguinte manual outras informações para as mensagens SINAMICS:

Manual de listas SINAMICS S120/S150.

Forma escrita:

A maneira de escrever as mensagens pode ser derivada como segue:

No manual de diagnósticos, as mensagens SINAMICS geradas começam sempre com um "2" e um número de 5 dígitos na sequência.

No Manual de listagem SINAMICS S120/S150 as mensagens se iniciam com uma letra, seguida por um número de 5 dígitos:

- "F" (falha = inglês "Fault")
- "A" (advertência = inglês "Alarm")
- "N" (sem mensagem ou mensagem interna = inglês "No Report")
- "C" (mensagem de segurança)

Se você precisa de outras informações para os alarmes, uma descrição pode ser encontrada no Manual de listagem SINAMICS, no qual você substitui o primeiro número "2" do número da mensagem pela letra "F", "A", "N" ou "C".

Exemplo:

A descrição do alarme **207016** você encontra no manual de lista SINAMICS S120/S150 na falha **F07016**.

A descrição do alarme **201330** você encontra no manual de lista SINAMICS S120/S150 no alerta **A01330**.

Sincronização de horário e data

Indicação

Sincronização da hora

Os acionamentos SINAMICS não possuem um cronômetro de tempo real. O horário e a data do cronômetro SINAMICS serão sincronizados no compasso de 10 segundos com o cronômetro SINUMERIK de tempo real.

A consequência é que após uma alteração de data e/ou horário do cronômetro de tempo real SINUMERIK poderão decorrer até 10 segundos até que essas alterações estejam sincronizadas com os acionamentos SINAMICS.

Se nesse intervalo de tempo de até 10 segundos surgirem as mensagens SINAMICS (intervalo de números 200000 – 299999), essas mensagens SINAMICS recebem o carimbo de indicador de data/horário desatualizado. As mensagens SINUMERIK que foram geradas devido aos alarmes SINAMICS (números de alarmes < 200000 e > 300000) já recebem o novo carimbo de indicador de data/horário.

3.2 Faixa de números de alarmes

A tabela seguinte fornece uma visão geral de todos os valores reservados para alarmes/ mensagens.

Tabelas 3-1 Erro de sistema

001.000 - 001.199	Erro de sistema	Os seguintes alarmes são erros de sistema: Caso ocorra um destes erros, entre em contato com a Assistência Técnica.

Tabelas 3-2 Alarmes/Mensagens NC

000.000 - 009.999	Alarmes gerais	
010.000 - 019.999	Alarmes de canal	
020.000 - 029.999	Alarmes de eixo / fuso	
	027.000 - 027.999	Alarmes para Safety Integrated
030.000 - 099.999	Alarmes funcionais	
	040.000 - 059.999	Reservado
	060.000 - 064.999	Alarmes de ciclos da SIEMENS
	065.000 - 069.999	Alarmes de ciclos do usuário
	070.000 - 079.999	Alarmes de ciclos de compilação de fabricante e OEM
	080.000 - 084.999	Textos de informação para ciclos SIEMENS
	085.000 - 089.999	Textos de informação para ciclos de usuário
	090.000 - 099.999	Reservado
	100.000 - 129.999	Sistema
	130.000 - 139.000	OEM
	140.000 - 199.999	Reservado

Tabelas 3-3 Alarmes SINAMICS (Falhas/Avisos)

201.000 - 203.999	Control Unit, Controle
204.000 - 204.999	Reservado
205.000 - 205.999	Power Unit
206.000 - 206.899	Alimentação
206.900 - 206.999	Módulos de freio
207.000 - 207.999	Acionamento
208.000 - 208.999	Option Board
209.000 - 212.999	Reservado
213.000 - 213.020	Licenciamento
213.021 - 213.099	Reservado
213.100 - 213.102	Proteção de know-how
213.103 - 219.999	Reservado
220.000 - 229.999	OEM

230.000 - 230.999	Componente Power unit DRIVE-CLiQ
231.000 - 231.999	Componente encoder 1 DRIVE-CLiQ
232.000 - 232.999	Componente encoder 2 DRIVE-CLiQ **Nota:** Todas as falhas são automaticamente emitidas com um aviso, quando o encoder é parametrizado como sistema de medição direto e não interfere com o controle do motor.
233.000 - 233.999	Componente encoder 3 DRIVE-CLiQ **Nota:** Todas as falhas são automaticamente emitidas com um aviso, quando o encoder é parametrizado como sistema de medição direto e não interfere com o controle do motor.
234.000 - 234.999	Voltage Sensing Module (VSM)
235.000 - 235.199	Módulo terminal 54F (TM54F)
235.200 - 235.999	Módulo terminal 31 (TM31)
236.000 - 236.999	Módulo Hub DRIVE-CLiQ
237.000 - 237.999	Módulo de amortecimento de alta frequência
240.000 - 240.999	Controller Extension 32 (CX32)
241.000 - 248.999	Reservado
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 (Regime DC)

Tabelas 3-4 Alarme periférico

300.000 - 399.999	Alarme periférico

Tabelas 3-5 Alarmes PLC/Mensagens

400.000 - 400.999	Alarmes gerais de PLC	
700.000 - 700.247	Alarme de usuário	Alarmes e avisos serão gerados por meio do OEM.
701.000 - 701.999	Alarme do usuário ampliado	

Alarme NC

4

0	Nao existe (outro) alarme
Explicação:	Se a comunicação (serviço variável) pede mais alarmes que atualmente disponível na lista de alarmes, este alarme é comunicado como uma indicação de fim-de-arquivo.
Reação:	Não há reação ao alarme.
Resolução:	--
Continuação do programa:	Interno

1000	Erro de sistema %1 %2 %3 %4
Parâmetros:	%1 = Número de erro de sistema %2 = parâmetros genéricos %3 = parâmetros genéricos %4 = parâmetros genéricos
Explicação:	Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.
Reação:	NC não está pronto. Canal não está pronto. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme.
Resolução:	Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico. www.siemens.com/sinumerik/help Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento: - Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme - Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme - Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

1001	Erro de sistema %1 %2 %3 %4
Parâmetros:	%1 = Número de erro de sistema %2 = parâmetros genéricos %3 = parâmetros genéricos %4 = parâmetros genéricos
Explicação:	Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.
Reação:	Grupo de modo de operação não está pronto. Canal não está pronto. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

1002 Erro de sistema %1 %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número de erro de sistema
%2 = Referência para localização de erros.
%3 = parâmetros genéricos
%4 = parâmetros genéricos

Explicação: Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

1004 Reação de alarme a um alarme da NCK incorretamente configurado

Parâmetros: %1 = Número de alarme incorreto

Explicação: A Reação de alarme projetada pelo sistema operacional ou pelo fabricante de ciclos compilados está incorreta.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se ocorrer um erro do sistema como esse, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as seguintes informações para garantir o processamento rápido:
- Número do alarme junto com o texto do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

1005 Erro do sistema operacional %1 parâmetro %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do erro de sistema de operação
%2 = Erro de sistema operacional parâmetro 1
%3 = Erro de sistema operacional parâmetro 2
%4 = Erro de sistema operacional parâmetro 3

Explicação: Este alarme indica que o sistema operacional reconheceu um erro grave no sistema.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

1010 [Canal %1:] Erro de sistema %2 '%3<ALNX>'

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de erro de sistema
%3 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: NC não está pronto.
Parada do interpretador
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

1011 [Canal %1:] %3 %4 Erro de sistema %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de erro de sistema
%3 = Parâmetro opcional: Número do bloco, Label
%4 = Parâmetro opcional: Número de ação, ...

Explicação: Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

1012 [Canal %1:] Erro de sistema %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de erro de sistema
%3 = Parâmetro 1
%4 = Parâmetro 2

Explicação: Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

1013 [Canal %1:] Erro de sistema %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de erro de sistema
%3 = parâmetros genéricos
%4 = parâmetros genéricos

Explicação: Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

1014 [Canal %1:] Erro de sistema %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de erro de sistema
%3 = parâmetros genéricos
%4 = parâmetros genéricos

Explicação: Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

1015 [Canal %1:] Eixo %2 Erro de sistema %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Número de erro de sistema
%4 = parâmetros genéricos

Explicação: Com este alarme são indicados estados de erro internos que vinculados ao número de erro transmitido fornecem informações sobre a causa e a localização do erro. Especial para o parâmetro %3 (número do erro de sistema) = 840001= Problema com gerenciamento de ferramentas o parâmetro %2 não contém a identificação do eixo, mas outras informações do diagnóstico (= estado do gerenciador de dados/n° de magazine/n° de alojamento/n° T)

Reação: Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

1016 [Canal %1:] Eixo %2 Erro de sistema %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Número de erro de sistema
%4 = parâmetros genéricos

Explicação: Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

1017 [Canal %1:] Eixo %2 Erro de sistema %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Número de erro de sistema
%4 = parâmetros genéricos

Explicação: Com este alarme são indicadas situações de erro internas, que em relação ao número de erro indicado, nos dão informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

1018 [Canal %1:] Erro de cálculo de vírgula flutuante na tarefa %2 estação %3 estado FPU: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = ID task
%3 = Prioridade de estação
%4 = Status FPU

Explicação: A unidade de ponto flutuante do processador detectou um erro de cálculo.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

1019 [Canal %1:] Erro de cálculo de vírgula flutuante no endereço %3 na tarefa %2 estado FPU: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = ID task
%3 = Endereço de código da operação responsável pelo erro
%4 = Status FPU

Explicação: A unidade de ponto flutuante do processador originou uma exceção devido a um erro de cálculo.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

1020 [Canal %1:] Erro aritmético do ponto de flotação em CC %2 endereça tarefa %3, status FPU %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do arquivo CC
%3 = Endereço do código (absoluto + adicional) da operação causando o erro
%4 = Status do FPU e ID de tarefa

Explicação: A unidade do ponto de flotação do processador acionou uma exceção devido a um erro aritmético.
O erro aritmético foi feito em um ciclo de compilação

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

1160 Erro de asserção em %1 : %2

Parâmetros: %1 = String (Caminho com nome de programa)
%2 = String (Número de linha)

Explicação: Este é um mero alarme de desenvolvimento e não irá aparecer em SW oficial. Para um cliente OEM, este poderia dar informações acerca do aparecimento de alarme dentro do software do sistema. O tratamento de 'Asserção' permite definir, dentro do software do sistema, durante a fase de desenvolvimento, erros que, ao surgirem, conduzem a este alarme. Após a fase de desenvolvimento esta saída de alarme deixa de estar ativa.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Resolução: Verificar a causa do erro na parte de software mencionada pelo número de linha indicado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

2000 Monitoração de sinal de vida do PLC

Explicação: O PLC tem que gerar um sinal de vida dentro de um determinado período de tempo (MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT). Se isto não ocorrer, será disparado este alarme.
O sinal de vida é uma leitura de um contador acionado na interface interna NC/PLC, que é implementado pelo PLC com o alarme de tempo de 10 ms. O NCK verifica também ciclicamente se a leitura do contador se alterou.
O PLC deve gerar um sinal de vida dentro de um determinado período de tempo. Caso isto não ocorra, este alarme é disparado.

Reação: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. Controlar o período de monitoramento no MD10100 $MN_PLC_CYCLIC_TIMEOUT (valor de referência: 100ms).
Determinar e eliminar a causa do erro no PLC (análise do ISTACK. Se o monitoramento não for acionado por uma parada de PLC, mas por um loop no programa de usuário, não haverá nenhuma entrada ISTACK.)
Este alarme também ocorre como consequência de uma parada do PLC.
(Parada de PLC com dispositivo de programação,
parada de PLC através de interruptor de colocação em funcionamento,
parada de PLC através de alarme)
Se não for nenhum destes casos, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2001 PLC não entrou em ciclo

Explicação: O PLC tem de gerar, pelo menos, 1 sinal de vida, dentro do período de tempo especificado no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT.
O PLC tem que gerar pelo menos 1 sinal de vida dentro de um período de tempo determinado após Power ON.

Reação: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Informe o departamento de pessoal serviço autorizado. O tempo de monitoramento no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT deve ser verificado e adaptado ao 1° ciclo OB1.
- Determine a causa do erro no PLC (circuito ou parada no programa do usuário) e elimine ela.
Se ocorrer um erro do sistema, entre em contato com o suporte técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as seguintes informações para garantir o processamento rápido:
- Número do alarme junto com o texto do alarme
- Descrição da operação/do modo operacional antes da mensagem de alarme
- Gerar arquivos de protocolo usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2110 Alarme de temperatura NCK

Explicação: O sensor de temperatura atingiu o limiar de resposta.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Para cancelar o sensor, é necessário uma redução da temperatura de 7°C.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2130 Nota: a senha padrão ainda está ativa para ao menos um dos níveis de acesso: fabricante, serviço ou usuário. %1

Parâmetros: %1 = Níveis de acesso.

Explicação: Por razões de segurança de TI não use senhas padrão na máquina.
Atribua senhas individuais para proteger as máquinas de modificações não autorizadas.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Troque a senha para o nível de acesso correspondente (-> "Setup area" -> "Password" -> "Change password").

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

2140 A posição atual da chave de serviço força, no próximo POWER ON, ao apagamento da memória SRAM (reinicialização geral ativa)

Explicação: Atualmente, a chave de inicialização encontra-se em reset geral, o que faz com que, ao efetuar o próximo reset do grupo, a memória SRAM deste grupo seja apagada. Em consequência, perde-se a memória de dados do NC.

Reação: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Redefina o interruptor de inicialização para zero.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

2900 O reboot ocorre com retardo

Explicação: O alarme informa sobre um reboot com retardo.
O alarme somente ocorre quando o Reboot foi executado através da HMI e o MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME for especificado maior do que zero.
O alarme pode ser suprimido com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 20

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Resolução: Veja MD10088 $MN_REBOOT_DELAY_TIME e MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

3000 Parada de emergência

Explicação: A solicitação de parada de emergência está ativa na interface NCK/PLC DB2600 DBX0.1 (parada de emergência)

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Eliminar a causa da parada de emergência e confirmá-la através da interface PLC/NCK DB2600 DBX0.2 (confirmação de parada de emergência).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

3001 Parada de emergência interna

Explicação: Este alarme não é mostrado no vídeo.

Reação: NC não está pronto.
Reação local ao alarme.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Não é necessária correção

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4000 [Canal %1:] Dado de máquina %2 [%3] contém lacuna na atribuição dos eixos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD

Explicação: A atribuição de um eixo de máquina a um canal através do dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED tem de ocorrer sem lacunas. Durante a partida do sistema (Power On) as lacunas são reconhecidas e exibidas como alarme.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. As entradas para os índices dos eixos de máquina utilizados no canal devem ser contíguos na tabela MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED sem lacunas. Lacunas na atribuição de eixos de canal devem ser habilitadas através do MD11640 $MN_ENABLE_CHAN_AX_GAP.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4001 [Canal %1:] Eixo %2 definido por mais que um canal, via dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Índice: Número do eixo da máquina
%3 = String: Valor do MD

Explicação: No MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED específico do canbal [CHn, AXm] = x (n ... número do canal, m ... número do eixo do canal, x ... número do eixo da máquina), vários canais foram atribuídos a um eixo da máquina sem ter um canal mestre definido para esse eixo.
Geralmente, não faz muito sentido atribuir um eixo de máquina a vários canais. Em casos excepcionais, várias atribuições podem ser executadas se um canal mestre for definido para esse eixo. A atribuição do canal pode ser realizada de acordo com os requisitos de processamento no programa de peças NC.
Consulte também MD

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Definir um canal mestre para os eixos, que devem ser utilizados alternadamente em um ou em outro canal pelo programa de usinagem, no dado de máquina específico do eixo MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN [AXm]=n (m ... número do eixo da máquina, n ... número do canal).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4002 [Canal %1:] Dado de máquina %2[%3] contém um eixo não definido no canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Explicação: Apenas os eixos ativados no canal pelo MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m podem ser declarados como eixos geométricos, eixos de transformação ou eixos de orientação no MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. Isso aplica-se também ao MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES. (gx:Índice do eixo geométrico, kx: índice do eixo de canal, k: nº do eixo do canal, m: N.º do eixo de usinagem).

Especificação dos eixos geométricos para os eixos de canal

MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB (inclui nº de eixo de canal k):

- Índice do eixo geométrico: 0, 1º canal: 1, 2º canal: 1
- Índice do eixo geométrico: 1, 1º canal: 2, 2º canal: 0
- Índice do eixo geométrico: 2, 1º canal: 3, 2º canal: 3

MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED (incluir eixo de usinagem nº m):

- Índice do eixo de canal: 0, 1º canal: 1, 2º canal: 4
- Índice do eixo de canal: 1, 1º canal: 2, 2º canal: 5
- Índice do eixo de canal: 2, 1º canal: 3, 2º canal: 6
- Índice do eixo de canal: 3, 1º canal: 7, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 4, 1º canal: 8, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 5, 1º canal: 0, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 6, 1º canal: 0, 2º canal: 0
- Índice do eixo de canal: 7, 1º canal: 0, 2º canal: 0

Reação: NC não está pronto.

Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.

Corrigir

- MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB
- MD24... $MC_TRAFO_AXES_IN_...
- - MD24... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_...
- MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES
- e/ou MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4003 Eixo %1 Atribuição de um canal mestre no dado de máquina %2 incorreta ou ausente

Parâmetros: %1 = Eixo

%2 = String: Valor do MD

Explicação: Para algumas aplicações, é comum operar um eixo em vários canais (eixo C ou fuso em único fuso ou máquinas com carros duplos).

Os eixos de máquina que são definidos através do MD específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED em vários canais, devem ser atribuídos a um canal mestre com o MD específico de eixo MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.

Para eixos que são ativados em um único canal, o número deste canal ou zero deve ser inserido como canal mestre.

Reação: NC não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. MD 20070: Corrigir $MC_AXCONF_MACHAX_USED e/ou MD30550: $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4004 **[Canal %1:] Dado de máquina %2 eixo %3 definido várias vezes como eixo geométrico**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = índice de eixo

Explicação: Um eixo pode ser definido como eixo geométrico apenas uma vez.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4005 **[Canal %1:] Número máximo de eixos foi excedido. Limite %2**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = limite máximo para o número de eixos em um canal

Explicação: MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED define quais eixos da máquina podem ser usados nesse canal. Isso também define o número de eixos ativos no canal. Esse limite superior foi excedido. Observe que os intervalos do eixo do canal podem fazer com que certos índices do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED permaneçam sem uso e, portanto, não contém como eixos do canal ativo.
Exemplo:
- 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

Este canal utiliza os cinco eixos da máquina 1, 2, 3, 8, 7, ou seja, ele possui 5 eixos de canal ativos.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4006 **O número máximo de eixos ativáveis foi excedido (limite %1)**

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Explicação: A soma dos dois dados de opção $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM e $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM não pode exceder o número máximo de eixos no sistema

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. A soma dos dois dados de opção $ON_NUM_AXES_IN_SYSTEM e $ON_NUM_ADD_AXES_IN_SYSTEM não pode exceder o número máximo de eixos (em função da configuração).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4009 Dado de máquina %1%2 contém valor inválido.

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Série: especificação adicional possível

Explicação: Um valor foi especificado acima ou abaixo da faixa de valor ou valor-limite de uma variável, dados de máquina ou uma função.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Especificar o valor correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4010 Dado de máquina %1[%2] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Explicação: Na definição de nomes nas tabelas NCK (arrays) para: eixos da máquina, ângulo Euler, vetores de sentido, vetores normais, parâmetros de interpolação e coordenadas de ponto intermediário foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
- O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, Q, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica (1-99)
- O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas quaisquer, mas não com o caractere $ (reservado para variável de sistema).
- O identificador não deve ser uma palavra chave da linguagem NC (ex: POSA).

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.Introduzir os valores para os nomes definidos pelo usuário, com sintaxe correta, nos MDs relacionados na sequência.
- Eixos da máquina: MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
- Ângulos euler: MD10620 $MN_EULER_ANGLE_NAME_TAB
- Vetores de normal: MD10630 $MN_NORMAL_VECTOR_NAME_TAB
- Vetores de direção: MD10640 $MN_DIR_VECTOR_NAME_TAB
- Parâmetros de interpolação: MD10650 $MN_IPO_PARAM_NAME_TAB
- Coordenadas de pontos intermediários: MD10660 $MN_INTERMEDIATE_POINT_NAME_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4011 [Canal %1:] Dado de máquina %2[%3] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Explicação: Na definição de nomes nas tabelas específicas de canais para eixos geométricos e eixos de canal foi violada uma das seguintes regras de sintaxe para o identificador especificado:
- O identificador deve ser uma letra de endereço do NC (A, B, C, I, J, K, U, V, W, X, Y, Z), eventualmente com uma ampliação numérica.
- O identificador deve iniciar com 2 letras maiúsculas quaisquer, mas não com o caractere $ (reservado para variável de sistema).
- O identificador não pode ser uma palavra-chave da linguagem NC (p. ex. SPOS).

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Aplicação correta da sintaxe para nomes de utilização definida no MD indicado
- Eixos geométricos: MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
- Eixos de canal: MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4012 Dado de máquina %1[%2] contém valor inválido

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Explicação: O Valor selecionado não é válido. Valores válidos são:
- AX1 - AXn: denominação dos eixos de máquina
- N1AX1 - NnAXm: denominação de eixos de link (NCU + eixo de máquina). Somente ocorre em configuração nível 'NCU-Link'!
- C1S1 - CnSm: denominação de eixos de container (container + lugar de container). Apenas para configuração nível 'eixos de container'.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Use um identificador correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4020 Identificador %1 utilizado várias vezes no dado de máquina %2

Parâmetros: %1 = String: Identificador
%2 = String: Valor do MD

Explicação: Na determinação dos nomes nas tabelas NCK (Arrays) para: eixos de máquinas, ângulos de euler, vetores de direção, vetores normais, parâmetros de interpolação e coordenadas de pontos intermediários, foi utilizado um nome, que já existe no comando.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Selecionar uma sequência de caracteres, que ainda não tenha sido usada no sistema, para o identificador ser introduzido (no máx. 15 caracteres)

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4021 [Canal %1:] Identificador %2 utilizado várias vezes no dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Identificador
%3 = String: Valor do MD

Explicação: Na determinação do nome nas tabelas dos canais para eixos geométricos e eixos de canal, foi utilizado um identificador, que já existe no comando.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Selecionar uma sequência de caracteres, que ainda não tenha sido usada no sistema, para o identificador ser introduzido (no máx. 15 caracteres)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4030 [Canal %1:] Identificador ausente no dado de máquina %2[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Explicação: De acordo com a configuração de eixo nos dados de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB, espera-se um identificador de eixo para o dado de máquina exibido.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado.
Verifique a configuração de eixos e insira o identificador ausente no MD ou, se o eixo não deveria existir, especifique para este eixo de canal o eixo de máquina 0 nos dado de máquina específicos de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED. Caso se trate de um eixo geométrico, que não deve ser utilizado (isso aplica-se somente para usinagem de 2 eixos, por exemplo, tornos), deve-se introduzir eixo de canal 0 adicionalmente no dado específico do canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB..$MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4032 [Canal %1:] Identificador incorreto para eixo de faceamento %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD

Explicação: De acordo com a configuração de eixo no MD20150 $MC_GCODE_RESET_VALUES ou MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF espera-se, na posição indicada, um identificador de eixo de faciamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Adicione o identificador correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4040 [Canal %1:] Identificador de eixo %2 inconsistente em relação ao dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: identificador de eixo
%3 = String: Valor do MD
%4 = Não há eixos de canal suficiente digitados no MD exibido.

Explicação: A utilização do identificador de eixo indicado no MD exibido não é consistente com a configuração de eixo do canal especificado nos MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED e MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB.
Somente com a ativação do ciclo compilador 'OEM transformation': Quantidade insuficiente de eixos e canais introduzidos no dado de máquina mencionado no alarme.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor informe pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar e corrigir o identificador utilizado nos MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB, MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB e/ou MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB.
Somente com o compilador de ciclo ativo 'OEM transformation': Em adição ao MDs indicados, verifique e corrija MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[n] da transformação OEM ativada por meio do manual 'Description of Functions'.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4045 [Canal %1:] Conflito entre o dado de máquina %2 e o dado de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Valor do MD

Explicação: A utilização do dado de máquina %1 gera um conflito com o dado de máquina %2

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir a utilização dos dados de máquina especificados.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4050 Identificador de código NC %1 não pode ser reconfigurados no %2

Parâmetros: %1 = String: identificador antigo
%2 = String: identificador novo

Explicação: A renomeação de um código NC não foi possível por causa de um dos seguintes motivos:
- o antigo identificador nem existe mais
- o novo identificador está compreendido em outra faixa de tipos.

Códigos de NC e palavras-chave podem ser reconfigurada através de dados de máquina, a menos que não saiam da faixa de tipos definida.
Tipo 1: Códigos G "reais": G02, G17, G33, G64, ...
Tipo 2: Códigos G nomeados: ASPLINE, BRISK, TRANS, ...
Tipo 3: Endereços ajustáveis: X, Y, A1, A2, I, J, K, ALF, MEAS, ...

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Corrigir o dado de máquina MD10712 $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB.
A lista deve ser elaborada da seguinte forma.
Endereço par: para identificadores alteráveis.
Endereço ímpar: Novo Identificador
p.ex.:
$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [10] = 'ROT'
$MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB [11] = ' '
cancela a função ROT do comando

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4058 Erro de configuração de sistema (%1, %2)

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo
%2 = Código de erro

Explicação: Ocorreu um erro ao ler o arquivo e ao escalar od dados da máquina. O significado do código de erro pode ser interpretado na lista abaixo:
60 = Arquivo não encontrado
70 = Erro ao abrir o arquivo
80 = Assinatura inválida
81 = Arquivo corrompido
82 = Formato incorreto

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4059 Erro durante leitura de configuração do sistema (%1, %2)

Parâmetros: %1 = Número MD
%2 = Código de erro

Explicação: Ocorreu um erro ao ler e escalar os dados da máquina.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4060 Os dados de máquina standard foram carregados (%1, %2, %3, %4)

Parâmetros: %1 = Identificador 1
%2 = Identificador 2
%3 = Identificador 3
%4 = Identificador 4

Explicação: Os MD's standard foram carregados devido
- um cold start o qual foi solicitado ou
- a tensão do buffer MD falhou, ou
- uma inicialização foi solicitada para o carregamento dos dados de máquina padrão (MD11200 $MN_INIT_MD).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Após o carregamento automático do MD standard, os MD específicos da máquina têm de ser introduzidos/carregados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4062 A cópia de backup foi carregada

Explicação: Os dados do usuário salvos no cartão compact flash foram carregados na SRAM.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Recarregue os dados específicos da máquina novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4065 Memória buffer foi restaurada do disco rígido (possível perda de dados !)

Explicação: Os dados do usuário do NC e os dados retentivos do PLC são armazenados em uma área de memória em buffer (SRAM). Uma possível inconsistência foi detectada nessa memória armazenada em buffer durante a inicialização do controle.
A memória em buffer foi inicializada com a última cópia de backup. Consequentemente, as alterações feitas desde a última atualização da cópia de backup na memória em buffer foram perdidas.
Um possível motivo para uma inconsistência de dados pode ser que o tempo de backup foi excedido. Observe o tempo de ativação exigido do controle especificado em seu guia de comissionamento.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Execute um POWER ON reset.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4070 Dados de máquina normativos alterado.

Explicação: O comando utiliza medidas internas físicas (mm, grau, s, para trajetória, velocidades, acelerações, entre outros). Durante a programação ou salvamento de dados alguns destes valores são introduzidos ou enviados utilizando diferentes unidades (rev./min, m/s², etc.).

A conversão é feita com fatores de escala que podem ser introduzidos (MD específico de sistema - Array MD10230 $MN_SCALING_FACTORS_USER_DEF USER_DEF[n] (n ... número de índice 0 - 10), quando o respectivo bit da máscara seja colocado em '1'.

Caso o bit da máscara esteja com o valor '0', o cálculo do valor de medida efetua-se com os fatores standard internos.

Os seguintes dados de máquina influenciam o valor de medida de outros 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

Após uma alteração destes dados, uma inicialização da NCK tem que ser executada. Somente após é que a introdução dos dados dependentes é executada corretamente.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.

Caso o alarme tenha sido indicado após o carregamento de um arquivo MD consistente em si, o carregamento tem de ser repetido com uma nova inicialização da NC. (O arquivo contém dados de máquina dependente de fatores de escala, que devem ser assumidos com uma nova inicialização).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4071 Verificar a posição do encoder

Explicação: Foi alterado um dado de máquina que tem influência no valor da posição de um encoder absoluto. Verificar os valores de posição.

Para encoders absolutos:

O ajuste do encoder foi alterado, a referência da máquina da posição de eixo pode estar alterada, verificar o ajuste do encoder.

Outros encoders:

O ponto de referência da posição do eixo foi alterada, verificar o processo de referenciamento.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4075 Dado de máquina %1 (e eventualmente outros) não foi alterado -nível de acesso %2 necessário

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

%2 = Nível de proteção do MD contra escrita

Explicação: Ao executar um arquivo MD ou ao gravar dados da máquina no programa de peças, foi feita uma tentativa de gravar um item de dados com um nível de proteção mais alto do que a autorização de acesso atualmente definida no controle. O item de dados em questão não foi gravado e a execução do programa continua. Este alarme é definido apenas quando uma violação de acesso de gravação é detectada pela primeira vez.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor informar pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o nível de acesso adequado através da chave do comando ou introduzir a senha de acesso ou apagar os respectivos dados da máquina do programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4076 %1 dados de máquina não podem ser alterados com o nível de acesso %2

Parâmetros: %1 = Número do MD

%2 = Nível de acesso programado

Explicação: No processamento de um arquivo TOA ou quando escrevendo dados do programa de usinagem, ocorreu uma tentativa de acesso em um dado cujo nível de proteção é mais alto do que o direito de acesso atualmente ajustado no comando. O respectivo dado não foi alterado, e o processamento do programa seguiu sem interrupção. Este alarme é enviado com o reconhecimento do alarme 4075. Só pode ser cancelado através do Power-On.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor informar pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o nível de acesso adequado através da chave do comando ou introduzir a senha de acesso ou apagar os respectivos dados da máquina do programa de usinagem.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4077 Valor novo %1 do MD %2 não foi colocado. Exige %3 Kbytes a mais de memória %4

Parâmetros: %1 = valor novo do dado de máquina

%2 = número do dado de máquina

%3 = quantidade dos bytes exigidos a mais

%4 = tipo de memória

Explicação: Foi feita uma tentativa de conferir um novo valor aos dados da máquina de configuração de memória especificada. Não foi possível modificar o valor, pois isso exigiria mais memória do usuário do que estava disponível.

O terceiro parâmetro especifica o número de kilobytes pelos quais a memória máxima do usuário seria excedida. Nota: 1 kB = 1024 bytes. 1 MB = 1024 kB.

O quarto parâmetro especifica o tipo de memória cujo limite foi excedido.

- "D" significa memória de usuário dinâmica ou sem buffer. É aqui que, por exemplo, as variáveis LUD são armazenadas e o tamanho do buffer de interpolação é inserido. A capacidade desse tipo de memória pode ser obtida em MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC e é definida por OD19240 $ON_USER_MEM_DYNAMIC.
- "S" significa memória de usuário estática ou com buffer. Programas de peças, dados de correção, parâmetros R, dados de ferramentas etc. geralmente são armazenados lá. A capacidade desse tipo de memória pode ser obtida em MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED e é definida por OD19250 $ON_USER_MEM_BUFFERED.
- "iS" significa memória de usuário interna estática ou com buffer. Esse tipo de memória é definido pela configuração atual da memória e não é configurável. Algumas funções NCK usam essa memória.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Você pode continuar sem fazer alterações. O alarme não tem efeitos negativos.

Para fazer a alteração, você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro. Observe que a remoção do direito de acesso depende da configuração atual da memória do NCK:

- Tente novamente com um valor mais baixo. Observe a alteração no valor do parâmetro 3.
- Se o modelo de controle usado permitir, amplie a memória. Observe que isso não é possível se o parâmetro 4 for igual a "iS".
- Se permitido, aumente a memória de usuário do NCK. Com a autorização de acesso apropriada, você pode alterar os dados da máquina (veja acima). Um aumento na memória de buffer geralmente está sujeito a cobrança.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4080 Configuração incorreta para o eixo de indexação no MD %1

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Explicação: A configuração de uma tabela de posições para um eixo de indexação está incorreta ou o conteúdo da tabela de posições contém um erro ou o comprimento da tabela de posições foi parametrizado com 0.

Reação: NC não está pronto.

Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Dependendo do tipo de erro, são indicados 3 identificadores MD.

1. MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB: O erro encontra-se na atribuição múltipla de uma tabela de posições MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2) nos eixos de diversos tipos (eixos lineares e circulares).

2. MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 ou MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2: O conteúdo da tabela relacionada está incorreto.

- As posições indicadas têm de ser ordenadas de acordo com o tamanho crescente.
- Uma determinada posição não pode ser colocada repetidamente.
- Caso a tabela seja atribuída a um ou mais eixos modulares, o conteúdo deve encontrar-se apenas no intervalo 0 até <360 graus.

3. MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 ou MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2:O comprimento da tabela n de posições apresentada foi estipulado com 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4082 [canal %1:] valor inválido no dado de máquina %2%3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = String: Índice de campo do MD

Explicação: Foi especificado um valor que excede a faixa permitida ou limite de valor para a variável, dado de máquina ou função.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Especificar o valor correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4087 [Canal %1:] Opção '%2<OPTNX>' ativa, fuso não está permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Descrição breve da opção

Explicação: Se a opção 'IPO rápido' estiver habilitada em um sistema, os canais ativos não podem conter um fuso.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o pessoal autorizado/departamento de serviço.
- Desative a opção
- Configure MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX = 0

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4088 Opção '%1<OPTNX>' ativa, ciclo IPO de %2 ms não é permitido

Parâmetros: %1 = Descrição breve da opção
%2 = Ciclo IPO

Explicação:

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Notificar o pessoal/serviço autorizado.
- Desativar opção
- Aumentar o ciclo IPO

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4090 Quantidade excessiva de erros na inicialização

Explicação: Durante a inicialização do NC ocorreram mais que <n> erros.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Resolução: Configurar corretamente os dados de máquina

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4099 %1 erro(s) durante o processo de inicialização dos MDs.

Parâmetros: %1 = Número de erros

Explicação: Erros foram gerados durante o processo de inicialização dos dados de máquina. Veja o histórico de inicialização para mais detalhes sobre a descrição dos erros.

Reação: NC não está pronto.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4115 Comunicação da taxa de tempo para IPO alterada para %1

Parâmetros: %1 = String (nova relação)

Explicação: O valor do MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Isso só pode ocorrer se o valor dos dados da máquina for < 1 e o tempo então calculado não for múltiplo do ciclo do controle de posição.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O dado de máquina MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Por favor verifique para se assegurar que o valor calculado está correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4150 [Canal %1:] Configurada uma chamada de subprograma inválida via funções M

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Os dados de máquina MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] ou MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contém dados configurados incorretamente: uma função M, que foi reservada pelo sistema e não pode ser substituída por uma chamada de subprograma, foi especificada em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE para a configuração da chamada de um subprograma via função M:

- M0 a M5,
- M17,M30,
- M19, M40 a M45,
- Função M para a comutação modo fuso/eixo segundo MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR (padrão: M70),
- Funções M para corte/punsionamento segundo configuração de MD26008 $MC_NIBBLE_PUNCH_CODE caso foram ativadas por MD26012 $MC_PUNCHNIB_ACTIVATION.
- Adicionalmente M96 a M99 com linguagem externa aplicada (MD18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE)

O dado de máquina MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR contém um índice de campo inválido para MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n]. Atualmente, os valores 0 à 9 são permitidos. Os dados de máquina afetados são programados com o valor -1. Isto desativa a função.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Configure uma função M no MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE [n] que não esteja ocupada pelo sistema.
Configure um índice de matriz válido no MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4152 Conf. ilegal da função 'visual. de bloco com valores absolutos'

Explicação: A função "visualização de bloco com valores absolutos" foi ilegalmente parametrizada:
- Um comprimento ilegal de bloco foi programado com MD28400 $MC_MM_ABSBLOCK:
Durante a inicialização, o dado de máquina será verificado sobre as seguintes faixas de valores:
0, 1, 128 a 512
- Uma faixa inválida de visualização foi programada com MD28402 $MC_MM_ABSBLOCK_BUFFER_CONF[]. Durante a inicialização, os seguintes dados de máquina serão verificados sobre os limites superior e inferior:
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).
Alarme 4152 é emitido se os valores forem violados.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Ajuste os limites de comprimento / visualização com valores permitidos.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4170 Função M inválida declarada para sincronização de canais

Explicação: Um número M entre 0 e 99 foi definido no dado de máquina MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN ou MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX para a configuração da faixa de número M para a sincronização de canal no modo ISO2/3, ou o dado de máquina MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX é menor que MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verifique os dados de máquina MD10800 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MIN e MD10802 $MN_EXTERN_CHAN_SYNC_M_NO_MAX.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4182 [Canal %1:] Número de função auxiliar M no %2%3, reset dos dados de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = se necessário, índice MD

Explicação: No dado de máquina especificado, um número foi especificado para a configuração de função M que já é ocupado pelo sistema e não pode ser utilizado para parametrização. (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 e também M98, M99 com uso do dialeto ISO). O valor programado pelo usuário foi alterado ao valor padrão pelo sistema.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Configure uma função M no dado de máquina especificado, o qual não está ocupado pelo sistema (M0 à M5, M17, M30, M40 à M45 e também M98, M99 como código ISO).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4183 [Canal %1:] Número ,função auxiliar M numero %2 usada em multiplicidade (%3 e %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da função auxiliar M
%3 = Identificador do dado de máquina
%4 = Identificador do dado de máquina

Explicação: No dado de máquina especificado, o mesmo número foi utilizado mais de uma vez para a configuração de uma função M.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verifique o dado de máquina especificado e crie atribuições únicas para as funções M.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4184 [Canal %1:] Função auxiliar pré-definida inválida %2[%3], MD resetado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = identificador dos dados da máquina
%3 = se necessário, índice MD

Explicação: No dado de máquina especificado foi inserida incorretamente uma configuração de uma função auxiliar.
O valor utilizado pelo usuário foi resetado pelo sistema ao valor default

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Configurar um valor válido no dado de máquina especificado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4185 [Canal %1:] Configuração inválida de uma função auxiliar %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = tipo da função auxiliar
%3 = extensão
%4 = valor da função auxiliar

Explicação: A configuração de uma função auxiliar está errada.
As funções auxiliares pré-definidas não podem ser reconfiguradas por funções auxiliares definidas pelo usuário.
Vide:
MD22010 $MC_AUXFU_ASSIGN_TYPE[n]
MD22020 $MC_AUXFU_ASSIGN_EXTENSION[n]
MD22030 $MC_AUXFU_ASSIGN_VALUE[n]
MD22035 $MC_AUXFU_ASSIGN_SPEC[n]

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Reconfigurar a função auxiliar

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4200 [Canal %1:] Eixo geométrico %2 não pode ser declarado como eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Explicação: Os eixos geométricos representam um sistema de coordenadas cartesianas, no qual a declaração de um eixo geométrico como eixo circular conduz a um conflito de definição.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe pessoal/departamento de manutenção autorizado.
Remover a declaração de eixo rotativo deste eixo de máquina.
Para este objetivo, o índice do eixo geométrico referido no alarme deve ser determinado por meio do dado de máquina específico de canal MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB. O número do eixo de canal é armazenado com o mesmo índice no MD específico de canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB. O número de eixo de canal menos 1 fornece o índice do eixo de canal sobre o qual o número do eixo de máquina é encontrado no dado de máquina específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4210 [Canal %1:] Eixo geométrico %2 não pode ser declarado como eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Se um eixo de máquina é para ser operado como um fuso, este eixo de máquina deve ser declarado como eixo rotativo.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Colocar a declaração dos eixos circulares para este eixo de máquina no MD específico de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4215 [Canal %1:] Fuso %2 Falta declaração de eixo modular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Um fuso necessita ser declarado como eixo modular (Posições em [graus]).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Defina MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4220 [Canal %1:] Fuso %2 declarado várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O número do fuso foi declarado repetidamente no canal.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
No MD de eixo MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX é declarado o número do fuso. Pode-se ver através do índice do eixo de máquina em que canal é atribuído este eixo de máquina/fuso. (O número de eixo de máquina encontra-se no MD de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4225 [Canal %1:] Eixo %2 Falta declaração de eixo circular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo, Número de eixo

Explicação: Um eixo modular necessita ser declarado como eixo circular (Posição em [graus]).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Defina MD30300 $MA_IS_ROT_AX.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4230 [Canal %1:] Não é possível alteração de dados externa na atual situação do canal

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Não é permitida a alteração deste dado em quanto o programa de usinagem estiver sendo executado. (ex.: Dados do usuário para limitação da área de trabalho ou para avanço de teste).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O dado deve ser alterado antes da inicialização do programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4240 Excedeu o tempo do ciclo no IPO ou no controlador de posição %1 parâmetro %2 %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do erro de sistema de operação
%2 = Erro de sistema operacional parâmetro 1
%3 = Erro de sistema operacional parâmetro 2
%4 = Erro de sistema operacional parâmetro 3

Explicação: As configurações dos ciclos de interpolação e de posição foram alteradas antes da última inicialização, sendo que agora se tem pouco tempo de cálculo disponível para as respectivas operações cíclicas.
O alarme é desencadeado imediatamente após a inicialização quando houver pouco tempo para uma operação, mesmo quando os eixos estiverem parados ou quando o programa NC não tenha sido iniciado. A operação também pode estourar logo após a chamada de funções aritméticas NC durante o processamento do programa.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Cancelado o atraso na reção do alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Tome muito cuidado na otimização dos tempos de ciclo MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME, MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO e/ou MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO.
O teste deve ser efetuado com um programa NC que apresente a maior carga possível. Por uma questão de segurança, os tempos determinados devem conter uma margem de segurança de 15 - 25%.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4270 Dado de máquina %1 se refere ao byte inativo %2 de entrada e saída da NC

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice

Explicação: O dado de máquina indicado atribuiu a uma função NC um byte de entrada/saída digital ou uma entrada/saída analógica cujo processamento não foi ativado.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Corrigir o dado de máquina. Ativar através do MD, as necessárias entradas e saídas:
MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS
MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS
A ativação de entradas e saídas rápidas não requer que o respectivo hardware exista no comando. Todas as funções que utilizam entradas e saídas rápidas, podem também ser utilizadas pelo PLC, modificando/alterando via interface VDI.
Entradas e saídas ativadas aumentam a utilização de tempo de cálculo do ciclo Ipo porque a manipulação de sinais do PLC é cíclica. Nota: Desativar todas as entradas e saídas que não estão em uso.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4275 Dados de máquina %1 e %2 se referem ao mesmo byte de saída NC N.°. %3

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = String: Valor do MD
%3 = N.°. da Saída

Explicação: Os dados de máquina indicados atribuem duas funções NC a mesma saída digital/análoga.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir a dado de máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4280 Byte de configuração NC de entrada e saída no MD %1[%2] não está compatível com a capacidade do HW

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Explicação: Na inicialização, o módulo de entrada/saída configurado não foi encontrado no slot definido.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Verificar o HW, ou corrigir MD, se for necessário. Nota: A monitoração da configuração de HW é executada independentemente do número de entradas e saídas ativadas (MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS, MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS, MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4282	O hardware das saídas externas NCK foram
Explicação:	Várias saídas foram configuradas no mesmo byte de hardware.
Reação:	NC não está pronto. Canal não está pronto. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme.
Resolução:	Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Alterar os dados de máquina MD10368 $MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT ou MD10364 $MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

4300	Declaração no dado de máquina %1 para eixo %2 não permitida.
Parâmetros:	%1 = String: Valor do MD %2 = Nome do eixo, número do fuso
Explicação:	O eixo não pode ser operado como eixo de posicionamento concorrente, p. ex. porque o eixo é um eixo escravo em um grupo Gantry fechado ou a ser fechado.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Reset o MD30450 $MA_IS_CONCURRENT_POS_AX do eixo informado.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4310	Não é permitida declaração no MD %1 índice %2
Parâmetros:	%1 = String: Valor do MD %2 = Índice: MD-Array
Explicação:	O valor do dado de máquina deve ser escrito em ordem ascendente.
Reação:	Grupo de modo de operação não está pronto. Canal não está pronto. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme.
Resolução:	Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado. Corrija o MD.
Continuação do programa:	Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

4320	Eixo %1 função %2 %3 e %4 não permitida
Parâmetros:	%1 = String: identificador de eixo %2 = String: Valor do MD %3 = String: Bit %4 = String: Valor do MD
Explicação:	As funções declaradas pelos dados especificados da máquina não podem ser ativados simultaneamente para um eixo.
Reação:	Grupo de modo de operação não está pronto. Canal não está pronto. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme.
Resolução:	Desative uma das duas funções.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4334 [Canal %1:] A entrada da correção fina no parâmetro %2 do porta-ferramenta orientável %3 é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Parâmetro inválido do porta-ferramenta orientável
%3 = Número do porta-ferramenta orientável

Explicação: O valor máximo válido numa correção fina de um porta-ferramenta orientável, é limitado pelo dado de máquina MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN para grandezas lineares e pelo dado de máquina MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT para grandezas rotativas. O alarme somente ocorre quando o dado de ajuste SD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION for diferente de zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Inserir valor válido de correção fina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4336 [Canal %1:] O porta-ferramenta orientável No. %2 para transformação de orientação %3 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do porta-ferramenta orientável
%3 = Número da transformação da orientação com que o porta-ferramenta deverá ser parametrizado

Explicação: O porta-ferramenta orientável e seus dados que deverão parametrizar a transformação da orientação (veja o dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO5_TCARR_NO_...) não existe.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Especificar um número de porta-ferramenta válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4338 [Canal %1:] Tipo de transformação inválido '%2' no toolcarrier %3 para transformador de orientação %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = tipo de transformador
%3 = Número do porta-ferramenta orientável
%4 = Número da transformação da orientação com que o porta-ferramenta deverá ser parametrizado

Explicação: Os parâmetros da transformação da orientação são assumidos dos dados de um porta-ferramenta orientável. Este porta-ferramenta orientável contém um tipo de transformação inválido. (válidos são os tipos T, P e M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Inserir um tipo de transformação válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4340	[Canal %1:] Bloco %2 tipo de transformação inválido na transformação No. %3
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Número da transformação
Explicação:	Um número inválido, ou seja, indefinido, foi especificado em um dos dados de máquina $MC_TRAFO_TYPE_.... Este alarme também soa se um certo tipo de transformação for impossível somente no tipo de controle utilizado (por exemplo, transformação de cinco eixos).
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme no final do bloco.
Resolução:	Inserir um tipo de transformação válido.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4341	[Canal %1:] Bloco %2 nenhum bloco de dados para a transformação No. %3 está disponível
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Número da transformação
Explicação:	Este alarme é emitido se for feita uma tentativa de definir várias transformações de um grupo. Apenas um número limitado de conjuntos de dados da máquina, geralmente 2, está disponível para cada grupo relacionado de transformações (por exemplo, transformações de orientação, Transmit, Tracyl etc.). Exemplo: Duas transformações de orientação são permitidas. Os dados da máquina contêm, por exemplo: TRAFO_TYPE_1 = 16; 1ª transformação de orientação TRAFO_TYPE_2 = 33; 2ª transformação de orientação TRAFO_TYPE_3 = 256; 1ª transformação de transmissão TRAFO_TYPE_4 = 20; 3ª transformação de orientação ==> Esta entrada aciona o alarme
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme no final do bloco.
Resolução:	Especificar dados de máquina válidos
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4343	[Canal %1:] Tentou-se alterar dados de máquina de uma transformação ativa.
Parâmetros:	%1 = Número do canal
Explicação:	Tentou-se alterar os dados de máquina de uma transformação ativa e ativá-los mediante RESET ou NEWCONFIG.
Reação:	Parada do interpretador Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme no final do bloco.
Resolução:	Introduzir dados de máquina válidos
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4344 **[Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 definido em $NK_NAME[%4] não está disponível no canal atual.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Índice do elemento da cadeia

Explicação: Na cadeia de elementos específicos um dado de máquina foi indicado como não disponível no canal atual na seleção de transformação. Isto significa que este eixo está relacionado a outro canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Especificar os eixos disponíveis no canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4345 **[Canal %1:] Parametrização incorreta na cadeia de transformação n.° %2**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da transformação

Explicação: Uma transformação em cadeia foi configurada incorretamente (MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 ou MD24996 $MC_TRACON_CHAIN_2). As seguintes causas do erro são possíveis:
- A lista de transformações a serem encadeadas começa com um 0. É necessário pelo menos uma entrada diferente de zero.
- A lista de transformações a serem encadeadas contém o número de uma transformação que não existe.
- O número de uma transformação na lista é superior ou igual ao número da transformação encadeada. Exemplo: a transformação em cascata é a quarta transformação no sistema, ou seja, MD24400 $MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Nesse caso, apenas os valores 1, 2 ou 3 podem ser inseridos na lista associada (por exemplo, MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 [...]).
- Uma cadeia inadmissível foi configurada. As seguintes restrições se aplicam atualmente: no máximo duas transformações podem ser encadeadas. A primeira transformação deve ser uma transformação de orientação, Transmit, transformação de curva periférica ou eixo inclinado. A segunda transformação deve ser a transformação do eixo inclinado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Colocar uma cadeia de transformações válida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4346 **[Canal %1:] Parametrização inválida de eixo geométrico no dado de máquina %2[%3]**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do dado de máquina
%3 = Índice do eixo de geometria de transformação

Explicação: O dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_... contém uma entrada inválida.
Possíveis causas de erro:
- O registro reporta-se a um eixo de canal não existente
- O registro é zero (nenhum eixo) apesar da transformação precisar do eixo em questão como eixo geométrico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrija a entrada no MD2 .... $MC_TRAFO_GEOAX_ASSIGN_TAB_ ... ou MD2 .... $MC_TRAFO_AXES_IN_ ....

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4347 **[Canal %1:] Atribuição incorreta de um eixo de canal no dado de máquina %2[%3]**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do dado de máquina
%3 = Índice do eixo de transformação

Explicação: Os dados da máquina especificados (identificador e índice de campo) contêm uma entrada inválida.
As seguintes causas para o erro são possíveis:
- a entrada refere-se a um eixo de canal que não existe.
- a entrada é zero (sem eixo), mas a transformação precisa do eixo referente como eixo de canal.
- mais de um eixo externo foi inserido no MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_... para a transformação de 7 eixos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrija a entrada no MD2 .... $MC_TRAFO_AXES_IN_... .

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4348 **[Canal %1:] Bloco %2 Erro de configuração%6 na transformação $NT_NAME[%5] = '%3'.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome dos dados de transformação gravados
%4 = Índice do registro de dados de transformação| número do erro

Explicação: O conjunto de dados de transformação está incorreto. A causa do erro é dada pelo seguinte número de erro:

- 1. O tipo de transformação não é conhecido, ou seja, $NT_TRAFO_TYPE [n] contém um nome inválido.
- 2. A cinemática da máquina não foi definida, em outras palavras, nem em $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM [n] nem em $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM [n] existe uma referência a um elemento de cadeia cinemática na descrição da cinemática da máquina.
- 3. O elemento da cadeia cinemática com o nome contido em $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM [n] não tem conexão com o elemento raiz.
- 4. O elemento da cadeia cinemática com o nome contido em $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM [n] não tem conexão com o elemento raiz.
- 5. O elemento da cadeia cinemática com o nome contido em $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM [n] não foi encontrado.
- 6. Não há elemento da cadeia cinemática (MD18880 $MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM é zero).
- 8. O elemento da cadeia cinemática com o nome contido em $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM [n] não foi encontrado.
- 9. O elemento da cadeia cinemática com o nome contido em $NT_T_REF_ELEM [n] não foi encontrado.
- 10. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME [n, 0] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 11. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME [n, 1] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 12. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME [n, 2] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 16. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME [n, 1] foi definido mais de uma vez.
- 17. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME [n, 2] foi definido mais de uma vez.
- 20. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME [n, 0] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 21. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME [n, 1] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 22. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME [n, 2] não foi encontrado na cadeia cinemática.
- 26. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME [n, 1] foi definido mais de uma vez.
- 27. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME [n, 2] foi definido mais de uma vez.
- 28. Na descrição cinemática da transformação, um eixo linear foi especificado mais de uma vez (pelo menos dois elementos de cadeia do tipo AXIS_LIN referem-se ao mesmo eixo da máquina no componente $NK_AXIS [n]).
- 29. Na descrição cinemática da transformação, um eixo rotativo foi especificado mais de uma vez (pelo menos dois elementos de cadeia do tipo AXIS_ROT referem-se ao mesmo eixo da máquina no componente $NK_AXIS [n]).
- 30. A orientação base não foi definida, ou seja, todos os três componentes de $NT_BASE_ORIENT [n, 0..2] são zero.
- 31. O vetor normal de orientação não foi definido, ou seja, todos os três componentes de $NT_BASE_ORIENT_NORMAL [n, 0..2] são zero.
- 32. Os vetores para definição da orientação base ($NT_BASE_ORIENT [n, 0..2]) e o vetor normal base ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL [n, 0..2]) são paralelos.
- 36. O número de eixos rotativos relevantes encontrados na cadeia de peças não é o mesmo que o contido no $NT_ROT_AX_CNT [n, 0].
- 37. O número de eixos rotativos relevantes encontrados na cadeia de ferramentas não é o mesmo que o contido no $NT_ROT_AX_CNT [n, 1].
- 40. O primeiro e o segundo eixo de orientação de uma transformação de orientação são paralelos.
- 41. O segundo e o terceiro eixo de orientação de uma transformação de orientação são paralelos.
- 42. Nenhum eixo de orientação foi definido (uma transformação de orientação requer pelo menos um eixo de orientação).
- 43. Transformação de orientação de 3 eixos inválida: O eixo de orientação não é perpendicular ao plano criado pelos dois eixos geométricos.
- 47. A variável de sistema $NT_CLOSE_CHAIN_P está desativada na versão atual do software e pode conter apenas a sequência zero.
- 48. O elemento da cadeia especificado em $NT_CLOSE_CHAIN_T não foi encontrado.
- 50. Menos de dois eixos geométricos foram definidos para uma transformação de orientação ou uma transformação de eixo inclinado.
- 51. Nem todos os três eixos geométricos foram definidos para uma transformação de orientação com mais de um eixo de orientação.
- 60. Os eixos geométricos 1 e 2 são paralelos.
- 61. Os eixos geométricos 1 e 3 são paralelos.
- 62. Os eixos geométricos 2 e 3 são paralelos.
- 65. Os 3 eixos geométricos estão em um plano.
- 68. A função "Fechar a cadeia de peças" não foi definida para esta transformação.
- 69. A função "Fechar a cadeia de ferramentas" não foi definida para esta transformação.

- 80. Sequência de definição inválida dos eixos de orientação. Os eixos de orientação em $NT_ROT_AX_NAME [n, 0..2] devem ser definidos sem intervalos a partir do índice 0. A sequência do eixo no $NT_ROT_AX_NAME [n, 0..2] deve ser igual à sequência do eixo nas cadeias cinemáticas (ao percorrer as cadeias do final da cadeia de peças até o final da cadeia de ferramenta).

- 81. Um eixo de orientação foi programado mais de uma vez.

- 82. A parametrização do primeiro eixo de orientação como fuso não é permitida.

- 83. A parametrização do segundo eixo de orientação como fuso não é permitida.

- 84. A parametrização do terceiro eixo de orientação como fuso não é permitida.

- 87. A parametrização do primeiro eixo de orientação como eixo Hirth está incorreta, ou seja, pelo menos um dos dados da máquina MD30502 $MA_INDEX_AX_DENOMINATOR, MD30501 $MA_INDEX_AX_NUMERATOR ou MD30330 $MA_MODULO_RANGE (para eixos de módulo) é zero.

- 88. A parametrização do segundo eixo de orientação como eixo Hirth está incorreta. As condições de erro são as mesmas como no caso de erro número 87.

- 89. A parametrização do terceiro eixo de orientação como eixo Hirth está incorreta. As condições de erro são as mesmas como no caso de erro número 87.

- 100. O número máximo de elementos cinemáticos (soma de eixos lineares, eixos rotativos e elementos constantes) foi excedido. Nesse caso, uma sequência de elementos constantes em uma cadeia, que não é interrompida por um eixo, será considerada apenas como um elemento.

Atualmente, é permitido um máximo de 15 elementos cinemáticos para transformações de orientação.

- 101. O número máximo de eixos rotativos nas cadeias cinemáticas para a definição de uma transformação foi excedido.

- 103. O número máximo de elementos na definição da cadeia cinemática para a ferramenta foi excedido.

- 104. O número máximo de elementos na definição da cadeia cinemática para a peça de trabalho foi excedido.

- 105. O número máximo permitido de eixos de transformação constante (eixos redundantes (rotativos)), que não devem se mover com uma transformação ativa, foi excedido.

Atualmente, é permitido um máximo de 6 eixos rotativos para transformações de orientação.

- 106. O número máximo permitido de elementos de cadeia para representação interna da cinemática da máquina foi excedido.

- 110. O elemento de cadeia cinemática com o nome contido em $NT_T_CHAIN_FIRST_ELEM [n] não foi encontrado.

- 111. O elemento de cadeia cinemática com o nome contido em $NT_P_CHAIN_FIRST_ELEM [n] não foi encontrado.

- 141. O número de três bits para identificar a permutação dos eixos geométricos (bit 11 ao bit 13 em $NT_CNTRL [n] com Transmit ou Tracyl) contém um valor maior que 5.

- 142. Permutação não admissível dos eixos geométricos (bit 11 ao bit 13 em $NT_CNTRL [n] com Transmit ou Tracyl). Na atribuição dos eixos geométricos aos eixos de entrada da transformação, os locais não atribuídos não devem ser transpostos.

- 143. A parametrização da transformação Transmit ou Tracyl requer um eixo de offset central.

- 144. Um nome de eixo deve ser inserido em $NT_ROT_AX_NAME [n, 1] e somente lá.

- 145. Após o eixo polar ($NT_ROT_AX_NAME [n, 1]), um offset inválido foi inserido na cadeia cinemática em direção ao ponto zero da peça de trabalho.

- 146. Se o bit 19 for definido em $NT_CNTRL [n] para Transmit ou Tracyl, o último elemento na cadeia cinemática deve ser um eixo rotativo ou uma rotação constante.

- 149. Após o eixo polar ($NT_ROT_AX_NAME [n, 1]), uma rotação não permitida é ativada na direção do ponto zero da peça de trabalho (rotação constante ou eixo rotativo constante).

- 150. Tipo de elemento da cadeia não permitido (erro do sistema).

- 160. Nenhum nome de eixo inserido em $NT_GEO_AX_NAME [n, 0].

- 161. Nenhum nome de eixo inserido em $NT_GEO_AX_NAME [n, 1], embora tenha sido especificado um eixo de offset central.

- 170. O único eixo geométrico definido deve estar em $NT_GEO_AX_NAME [n, 2].

- 171. O parâmetro $NT_GEO_AX_NAME [n, 2] está vazio. A entrada em $NT_GEO_AX_NAME [n, 2] deve estar sempre presente.

- 180. Nenhum fuso foi definido (a transformação de torneamento interpolado requer um fuso).

- 181. Mais de um eixo rotativo foi definido (a transformação de torneamento interpolado requer que exatamente um eixo rotativo seja definido como fuso).

- 182. Para a transformação de torneamento interpolado, o fuso precisa estar definido em $NT_ROT_AX_NAME[n, 0].

- 183. Para a transformação de torneamento interpolado, um eixo rotativo que não foi configurado como um fuso foi definido em $NT_ROT_AX_NAME[n, 0].

- 184. Para a transformação de torneamento interpolado, a direção do fuso em $NK_OFF_DIR não foi especificada como (0,0,-1).

- 200. No fim da cadeia de peça, um elemento de correção é definido, embora o bit 7 esteja definido em $NT_CNTRL[n] (fechar a cadeia de peça).
- 201. No início da cadeia de ferramenta, um elemento de correção é definido, embora o bit 8 esteja definido em $NT_CNTRL [n] (fechar a cadeia de ferramenta)
- 300. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P [n, 0] se refere não foi encontrado.
- 301. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P [n, 1] se refere não foi encontrado.
- 302. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P [n, 2] se refere não foi encontrado.
- 303. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P [n, 3] se refere não foi encontrado.
- 310. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T [n, 0] se refere não foi encontrado.
- 311. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T [n, 1] se refere não foi encontrado.
- 312. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T [n, 2] se refere não foi encontrado.
- 313. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T [n, 3] se refere não foi encontrado.
- 320. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P [n, 0] se refere não está na seção associada.
- 321. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P [n, 1] se refere não está na seção associada.
- 322. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P [n, 2] se refere não está na seção associada.
- 323. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_P [n, 3] se refere não está na seção associada.
- 330. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T [n, 0] se refere não está na seção associada.
- 331. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T [n, 1] se refere não está na seção associada.
- 332. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T [n, 2] se refere não está na seção associada.
- 333. O elemento da cadeia ao qual $NT_CORR_ELEM_T [n, 3] se refere não está na seção associada.
- 500. Nenhuma cadeia de transformação foi definida para uma transformação encadeada, pelo menos uma transformação deve ser definida com $NT_TRACON_CHAIN[].
- 501. A transformação informada em $NT_TRACON_CHAIN[n, 0] não está definida.
- 502. A transformação informada em $NT_TRACON_CHAIN[n, 1] não está definida.
- 503. A transformação informada em $NT_TRACON_CHAIN[n, 2] não está definida.
- 504. A transformação informada em $NT_TRACON_CHAIN[n, 3] não está definida.
- 520. O conjunto de dados de transformação informado na ativação de uma transformação encadeada está com erros.
- 521. A definição da cadeia de transformação leva a uma recursão infinita.
- 522. Muitas transformações encadeadas foram definidas para a definição de uma cadeia de transformação (8 é o número máximo possível aqui).
- 523. Uma cadeia não permitida de transformações parciais foi configurada em uma transformação encadeada.
- 1000. A transformação OEM não pode ser ativada pois não foi registrada pelo CC.
- 1001. A transformação OEM foi registrada como transformação de orientação, mas não está configurada como transformação de orientação.
- 1002. A transformação OEM foi configurada como transformação de orientação, mas não foi registrada como transformação de orientação.
- 1003. A transformação OEM ativada não se comporta como uma transformação de orientação, embora a transformação não tenha sido configurada ou registrada para orientações.
- 1004. Não foram definidos eixos geométricos para a transformação OEM ativada (nem pelo CC nem na variável de sistema $NT_GEO_AX_NAME [n, i]).
- 1005. Nenhum eixo de orientação foi definido para a transformação OEM ativada, embora isso tenha sido configurado como transformação de orientação (nem pelo CC nem na variável de sistema $NT_ROT_AX_NAME [n, i]).
- 1006. A transformação OEM não suporta nenhuma rotação da orientação, embora a transformação tenha sido configurada com 3 eixos de orientação.
- 1007. A transformação OEM foi criada para rotações da orientação, mas a transformação não foi configurada dessa maneira (menos de 3 eixos de orientação).
- 1050. A transformação OEM reporta um erro geral de análise cinemática. (Isso ocorre, por exemplo, se o método analyseChain() não tiver sido implementado no CC.)
- 1051. Um elemento desconhecido foi descoberto durante a análise da cadeia cinemática pela transformação OEM.
- 1052. Um elemento de offset está disposto incorretamente na cadeia cinemática para a transformação OEM.
- 1053. A disposição informada de um eixo linear não é permitida na cadeia cinemática.
- 1054. A disposição informada de um eixo rotativo não é permitida na cadeia cinemática.
- 1055. A direção informada de um eixo linear não é permitida na cadeia cinemática.
- 1056. A direção de rotação informada de um eixo rotativo não é permitida na cadeia cinemática.

- 1057. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1058. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1059. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1060. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1061. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1062. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1063. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1064. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1065. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1066. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1067. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1068. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1069. Reservado para mensagens de erro da análise cinemática de ciclos de compilação.
- 1070. A orientação da ferramenta na posição básica deve ser paralela a um dos eixos de coordenadas X, Y ou Z (valor da variável $NT_BASE_ORIENT [i]).
- 1071. A orientação da ferramenta na posição básica não deve ser paralela à direção X (valor da variável $NT_BASE_ORIENT [0]).
- 1072. A orientação da ferramenta na posição básica não deve ser paralela à direção Y (valor da variável $NT_BASE_ORIENT [1]).
- 1073. A orientação da ferramenta na posição básica não deve ser paralela à direção Z (valor da variável $NT_BASE_ORIENT [2]).
- 1074. O vetor normal da ferramenta na posição básica deve ser paralelo a um dos eixos de coordenadas X, Y ou Z (valor da variável $NT_BASE_ORIENT_NORMAL [i]).
- 1075. O vetor normal da ferramenta na posição básica não deve ser paralelo à direção X (valor da variável $NT_BASE_ORIENT_NORMAL [0]).
- 1076. O vetor normal da ferramenta na posição básica não deve ser paralelo à direção Y (valor da variável $NT_BASE_ORIENT_NORMAL [1]).
- 1077. O vetor normal da ferramenta na posição básica não deve ser paralelo à direção Z (valor da variável $NT_BASE_ORIENT_NORMAL [2]).
- 1078. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1079. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1080. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1081. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1082. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1083. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1084. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1085. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1086. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1087. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1088. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1089. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 1090. Reservado para mensagens de erro da análise dos parâmetros de transformação de ciclos de compilação.
- 10000. Eixo rotativo redundante inválido. Somente um eixo rotativo redundante é permitido para a transformação da orientação (por enquanto). Esse eixo rotativo deve ser o primeiro eixo na cadeia cinemática.

Nota:

O parâmetro 4 contém as descrições dos parâmetros 5 e 6 separados pelo caractere "|".

- 5 = índice do conjunto de dados de transformação
- 6 = código de erro

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Definir gravação de dados de transformação válida

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

4349 [CI %1:]

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de transformações já ativas

Explicação: Qualquer transformação cinemática no NCK requer um espaço de memória definido. Caso MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS não for zero, isto indica quantas transformações cinemáticas são permitidas a serem ativas no NCK ao mesmo tempo.

Caso MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS igual à zero, o número máximo de transformações cinemáticas que estão ativas ao mesmo tempo, é determinada automaticamente (vinte vezes o número dos canais existentes).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Incrementar o valor de MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

4400 Alteração do dado de máquina causará reorganização da memória volátil (Art %1), (perda de dados!) - %2

Parâmetros: %1 = Tipo de memória

%2 = Identificador MD, caso solicitado

Explicação: Foi alterado um dado de máquina que reconfigura a memória volátil. Uma inicialização NCK com o dado alterado provocará a reorganização da memória volátil, perdendo-se, assim, todos os dados voláteis do usuário (programa de peças, dados de ferramentas, GUD, SSFK, ...).

Significado do 1° parâmetro

0x00 memória volátil (interna)

0x01 memória volátil

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Caso o comando contenha dados do usuário que não foram salvos, será necessário salvá-los antes da próxima reinicialização NCK. Corrigindo-se o dado manualmente com o valor contido antes da última inicialização, pode-se evitar a reorganização da memória.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

4402 %1 provocou reset dos dados de máquina

Parâmetros: %1 = Dado de máquina

Explicação: Se este dado de máquina for ativado, os valores atuais dos dados de máquina serão sobrescritos pelos valores standard na próxima inicialização. Sob certas circunstâncias, isto pode causar perda de dados (mesmo na memória mantida por bateria).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Caso o comando contenha dados do usuário que não foram salvos, será necessário salvá-los antes da próxima reinicialização NCK. Corrigindo-se o dado manualmente com o valor contido antes da última inicialização, pode-se evitar a reorganização da memória.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

4500 Durante a gravação do arquivo de backup AMR %1 ocorreu o erro %2 (Perda de dados!)

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo

%2 = Código de erro

Explicação: O arquivo de backup para a configuração da memória automática não pôde ser gravado

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4501 Durante a leitura do arquivo de backup AMR %1 ocorreu o erro %2 (Perda de dados!)

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo
%2 = Código de erro

Explicação: O arquivo de backup para a reconfiguração automática de memória não pôde ser lido

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4503 [Unidade TO %1:] H-número %2 usado duplamente ou mais. Dado de máquina não está setado.

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Número H

Explicação: Este erro pode somente ocorrer quando MD10880 $MN_MM_EXTERN_CNC_SYSTEM= 1 ou 2. O Power ON efetiva o dado de máquina MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 em zero. Com a verificação do gerenciamento de dados após Power ON, foi encontrado que diferentes corretores da mesma unidade TO têm o mesmo número H. O MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 permanece em 1 e não é incluso no gerenciamento de dados.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Os números H devem ser especificados somente uma vez dentro de uma unidade TO. Então pode-se definir o bit de máquina MD10890, $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, Bit 3 = 0 e realizar uma reinicialização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

4600 Tipo de manivela inválido para manivela %1

Parâmetros: %1 = Nônio número

Explicação: O tipo de manivela (segmento de hardware) requisitado pelo dado de máquina MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT para a %1ª manivela é inválido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Configurar um tipo válido para a respectiva manivela através do dado de máquina MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4610 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Explicação: O módulo de volante %1 solicitado através do MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE não está disponível. Portanto, o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE deve sempre ser definido = 1 para volantes conectados diretamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4611 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Explicação: A entrada do volante %1 solicitada através do MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT não está disponível. É possível conectar no máximo 2 ou 3 volantes diretamente a diversos sistemas.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4620 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Explicação: O módulo de volante %1 solicitado através do MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE não está disponível. Portanto, o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE deve sempre ser definido = 1 para volantes conectados diretamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ajustar MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1 para o volante correspondente.
Para outros sistemas, o MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT deve ser verificado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4621 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Explicação: A entrada do volante solicitada para o volante %1 através do MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT não está disponível. No máximo 2 volantes podem ser conectados diretamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Configurar o MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT na entrada permitida para o volante correspondente.
MD11350 $MN_HANDWHEEL_SEGMENT também deve ser verificado. '

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4630 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Explicação: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A referência necessária para a configuração de manivelas PROFIBUS/PROFINET no $MN_HANDWHEEL_MODULE em uma respectiva entrada no array de dados de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não está disponível.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Configurar o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a manivela PROFIBUS/PROFINET correspondente de modo que exista uma referência válida para uma entrada no array de dado de máquina MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[].

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4631 Slot de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Slot de manivela

Explicação: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O slot de manivela requisitado pelo dado de máquina $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para manivelas PROFIBUS/PROFINET.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Configurar para a respectiva manivela PROFIBUS/PROFINET o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para o slot permitido.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4632 Endereço lógico básico do slot da manivela PROFIBUS/PROFINET para a manivela %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nônio número

Explicação: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico básico indexado através do dado de máquina $MN_HANDWHEEL_MODULE do slot de manivela PROFIBUS/PROFINET no array de dado de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não foi encontrado na atual configuração PROFIBUS/PROFINET.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar se o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE da respectiva manivela está correto. Verificar se o endereço lógico básico indexado do slot da manivela PROFIBUS/PROFINET no array de dado de máquina MD11353 $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS está correto.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4640 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Explicação: Apenas para ETHERNET:
O módulo de manivela requisitado pelo dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE para a %1ª manivela não está disponível para manivelas ETHERNET. Para a configuração de manivelas ETHERNET sempre deve-se ajustar o MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ajustar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE = 1.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4641 Entrada de manivela inválida para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Entrada de manivela

Explicação: Apenas para ETHERNET:
A entrada de manivela requisitada pelo dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a %1ª manivela não está disponível para manivelas ETHERNET. Podem ser configuradas no máximo 6 manivelas.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Configurar para a respectiva manivela o dado de máquina MD11352 $MN_HANDWHEEL_INPUT para a entrada permitida.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

5000 Tarefa de comunicação não é executada %1

Parâmetros: %1 = Referência para tais recursos não estão mais disponíveis.

Explicação: O trabalho de comunicação não pode ser executado devido à falta de memória. Razão: existem muitos comandos de comunicação em paralelo.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Notifique o pessoal do serviço autorizado.
- Reduzir o número de tarefas de comunicação ocorrendo ao tempo ou aumentar o MD10134 $MN_MM_NUM_MMC_UNITS
O alarme pode ser cancelado com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 15.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

5010 Tarefa de comunicação não é executada %1

Parâmetros: %1 = Referência para tais recursos não estão mais disponíveis.

Explicação: O trabalho de comunicação não pode ser executado devido à falta de memória. Razão: existem muitos comandos de comunicação em paralelo.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Notifique o pessoal do serviço autorizado.
- Reduzir o número de tarefas de comunicação ocorrendo ao tempo. Os recursos não podem mais ser aumentados.
O alarme pode ser cancelado com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 15.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

5020 A tarefa de comunicação é muito grande %1

Parâmetros: %1 = Indicação do que é ilegal.

Explicação: A tarefa de comunicação é ilegal. Causa: a tarefa é muito grande para o tamanho do PDU usado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Notifique o pessoal de serviço autorizado.
Corrija a configuração da tarefa de comunicação no lado do cliente (HMI, PLC ou OPCUA).
O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 27.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

5030 Tarefa de comunicação não é executada %1

Parâmetros: %1 = Referência para tais recursos não estão mais disponíveis.

Explicação: A tarefa de comunicação não pode ser executada pois a via de transmissão da comunicação está normalmente sobrecarregada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Notifique o pessoal de serviço autorizado.
Corrija se mais dispositivos estão conectados ao NCK do que o permitido.
O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 28.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6000 Memória reorganizada com os dados de máquina Standard

Explicação: O gerenciamento de memórias não pôde realizar a distribuição da memória de usuário do NC com os valores disponíveis nos dados de máquina, visto que a memória total está disponível apenas como memória dinâmica e estática para o usuário NC (p. ex. para definições de macros, variáveis de usuário, número de correções de ferramentas, número de diretórios e arquivos, etc.) e por isso ela é insuficiente.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Redefinia uma nova estrutura da memória de NC!
Um determinado MD para atribuição de memória de usuário NC não pode ser considerado como causa do alarme. Por isso que o MD que dispara o alarme deve ser definido com base nos valores default nos dados de máquina através da alteração passo a passo da distribuição de memórias específica do usuário.
Na maioria das vezes não é apenas um único MD que foi definido muito grande. Por isso que se recomenda a redução da área de memória em vários MD's em uma determinada porcentagem.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

6010 **[Canal %1:] Bloco de dados %2 não foi criado, ou foi apenas parcialmente, código de erro %3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (nome do bloco)
%3 = Código de erro interno

Explicação: O gerenciamento de arquivos detectou um erro durante a inicialização. O módulo de dados mencionado eventualmente não foi criado. O número de erro informa sobre o tipo do caso de erro. Se o número de erro for > 100000, indica um erro de sistema que não pode ser solucionado. Caso contrário, a área de memória de usuário foi projetada muito pequena. Neste caso os números de erro (de usuário) possuem o seguinte significado:

- Número de erro 1: espaço de memória insuficiente
- Número de erro 2: número máximo de ícones possíveis foi excedido
- Número de erro 3: índice 1 fora da faixa de valores válida
- Número de erro 4: nome já existe no canal
- Número de erro 5: nome já existe no NCK

Se o alarme ocorre após o emprego dos programas de ciclos, definições de macro ou definições de dados globais de usuário (GUD), então os dados de máquina para a configuração da memória de usuário foram configurados incorretamente. Em todos demais casos as alterações de dados de máquina que estão corretos provocam erros na configuração da memória de usuário.

Os seguintes nomes de módulo (2° parâmetro) são conhecidos no NCK (todos módulos de sistema e de dados de usuário; normalmente somente os problemas nos módulos de dados de usuário podem ser solucionados pelo usuário):

- _N_NC_OPT - sistema interno: Dados opcionais, NCK global
- _N_NC_SEA - sistema interno: Dados opcionais, NCK global
- _N_NC_TEA - sistema interno: Dados de máquina, NCK global
- _N_NC_CEC - sistema interno: 'compensação de erro cruzado'
- _N_NC_PRO - sistema interno: Áreas de proteção, NCK global
- _N_NC_GD1 - usuário: 1° módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD2 - usuário: 2° módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD3 - usuário: 3° módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD4 - usuário: 4° módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, NCK global
- _N_NC_GD5 - usuário: 5° módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, NCK global
- _N_NC_GD6 - usuário: 6°< módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, NCK global
- _N_NC_GD7 - usuário: 7° módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, NCK global
- _N_NC_GD8 - usuário: 8° módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, NCK global
- _N_NC_GD9 - usuário: 9° módulo GUD determinado pelo _N_GUD9_DEF, NCK global
- _N_NC_MAC - usuário: Definições de macro
- _N_NC_FUN - sistema interno: funções pré-definidas e procedimentos, NCK global
- _N_CHc_OPT - sistema interno: Dados opcionais, específicos de canal
- _N_CHc_SEA - sistema interno: Dados de ajuste, específicos de canal
- _N_CHc_TEA - sistema interno: Dados de máquina, específicos de canal
- _N_CHc_PRO - sistema interno: Áreas de proteção, específicos de canal
- _N_CHc_UFR - sistema interno: Frames, específicos de canal
- _N_CHc_RPA- sistema interno: Parâmetros aritméticos, específicos de canal
- _N_CHc_GD1 - usuário: 1° módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD2 - usuário: 2° módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD3 - usuário: 3° módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD4 - usuário: 4° módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD5 - usuário: 5°< módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD6 - usuário: 6° módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD7 - usuário: 7° módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD8 - usuário: 8° módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD9 - usuário: 9° módulo GUD determinado pelo _N_GUD9_DEF, específico de canal
- _N_AXa_OPT - sistema interno: Dados opcionais, axial
- _N_AXa_SEA - sistema interno: Dados de ajuste, axial
- _N_AXa_TEA - sistema interno: Dados de máquina, axial
- _N_AXa_EEC - sistema interno: Dados de correção de erro de passo do fuso, axial
- _N_AXa_QEC - sistema interno: Dados de correção de erro de quadrante, axial
- _N_TOt_TOC - sistema interno: Dados de porta-ferramenta, específico de TOA
- _N_TOt_TOA - sistema interno: Dados de ferramenta, específico de TOA

- _N_TOt_TMA - sistema interno: Dados de magazine, específico de TOA
- _N_NC_KIN - sistema interno: Dados para descrição de cadeias cinéticas, específico de NCK
- _N_NC_NPA - sistema interno: Dados para descrição de áreas 3D de proteção, específico de NCK
- _N_NC_TRA - sistema interno: Ajustes de dados de transformação, específico de NCK
- _N_NC_WAL - sistema interno: Dados para descrição da limitação da área de trabalho específica de coordenadas
- _N_COMPLETE_CYD - Sistema interno: ciclo e dados de máquina listados, NCK, canal, eixo específico

c = Número de canal

a = Número de eixo de máquina

t = Número de unidade TOA

Ainda existem outros módulos de dados de sistema com identificador.

Reação: NC não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir dados de máquina ou cancelar as alterações efetuadas.

Por favor, informe o pessoal / departamento de manutenção autorizado. Para programas cíclicos existem dois dados de máquina determinantes:

- MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES = número máximo de todos os programas cíclicos, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM = número máximo de parâmetros definidos nos programas cíclicos, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.

(Ao alterar estes dados de máquina, a memória intermediária é mantida)

Para definições macros:

MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS = número máximo de as definições macros, n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.

(Ao alterar estes dados de máquina, a memória intermediária é mantida)

Para variáveis GUD vale:

- MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES = número máximo dos módulos GUD por área (NCK/canal) (Se quiser definir GD1, GD2, GD3, GD9, então, o valor tem de ser =9 e não, p.ex., =4)
- MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK = número máximo de variáveis globais GUD da NCK,n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN = número máximo de variáveis de GUD específicas de canal n.º de erro = 2 indica que este valor é muito pequeno.
- MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM= valor total memória de GUD. Soma de todas as variáveis, n.º de erro = 1 indica que este valor é muito pequeno.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6020 Dados de máquina foram alterados - agora a memória %1 está reorganizada

Parâmetros: %1 = Informações detalhadas

Explicação: Os dados da máquina que definem a alocação da memória de usuário NC foram alterados. O gerenciador de dados reestruturou a memória de acordo com os dados alterados na máquina.

Significado do valor do parâmetro:

- AFS = O sistema do arquivo ativo foi reconfigurado. Os arquivos do sistema do arquivo passivo foram retidos.
- PFS/AFS = Os sistemas do arquivo passivo e ativo foram reconfigurados.

Por meio dos dados da máquina $MN_IS_AUTOMATIC_MEM_RECONFIG é configurado se o NCK configura o AFS automaticamente (valor = TRUE) ou não (valor = FALSE)

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Não é necessária nenhuma medida de correção. Introduzir novamente todo os dados do usuário necessários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6030 O limite de memória de usuário foi reconfigurado

Explicação: O gerenciamento de dados verifica durante a inicialização as memórias físicas de usuário existentes. (DRAM, DPRAM e SRAM) através dos valores dos dados de máquina de sistema MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC, MD18220 $MN_MM_USER_MEM_DPR e MD18230 $MN_MM_USERMEM_BUFFERED-USERMEM_BUFFERED.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Não é necessária nenhuma medida de correção. O novo valor máximo permitido pode ser lido a partir do dado de máquina reduzido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6035 Em vez de %1 kb o sistema tem somente %2 kb de memória livre do usuário do tipo '%3'

Parâmetros: %1 = Capacidade de memória livre em kb, definido pelo comando numérico

%2 = Capacidade máxima atual de memória livre em kb

%3 = Tipo de memória. 'D' = não mantida pela bateria, 'S' = mantida pela bateria

Explicação: O alarme pode somente ocorrer após uma partida a frio (=NCK inicia com dados de máquina Standard). O alarme é somente informativo. Não há nenhuma interferência com qualquer função da NCK. É informado que a NCK possui menos memória livre de usuário do que a especificado pela Siemens para este tipo de comando. O valor atual de memória livre do usuário pode também ser pego do dado de máquina MD18050 $MN_INFO_FREE_MEM_DYNAMIC, MD18060 $MN_INFO_FREE_MEMS_STATIC.

A Siemens fornece a NCK com valores standard de memória, que dependendo do modelo, possuem certo espaço de memória (livre) disponível para ajustes específicos da aplicação corrente. O valor original de fábrica do sistema NCK é tal que o alarme não ocorre com uma partida a frio.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Motivos para a mensagem

- A NCK contém softwares de ciclos compilados que utilizam um certo espaço de memória cujo valor desejado o hardware não pode fornecer.

- A NCK está rodando em um hardware que não é adequado para esta versão da NCK (p.ex.: uma que não contenha a capacidade de memória adequada).

- Se o aplicativo roda adequadamente com a memória de usuário livre restante (p.ex.: pode ser inicializado sem qualquer erro), a mensagem pode ser simplesmente ignorada.

- Se a aplicação atual não pode ser configurada devido a falta de capacidade de memória disponível, o ciclo compilado existente deve ser reduzido ou, se possível, o sistema deve ser atualizado com aumento do espaço de memória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6401 [Canal %1:] Troca de ferramentas não é possível: nenhum alojamento livre para ferramenta %2 no magazine %4.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

%2 = String (Identificador)

%3 = -Não usado-

%4 = Número do magazine

Explicação: A ferramenta não pode ser movimentada para o local do magazine de ferramentas selecionado. Não existe um local adequado para esta ferramenta. Um local adequado é indicado principalmente pelo status. O status tem que indicar se o local está livre, que não está bloqueado, reservado ou ocupado por uma ferramenta muito grande. Além disso é importante que o tipo da ferramenta corresponda com os tipos de lugares do magazine eventualmente livres. (Caso todos os locais do magazine, p.ex., sejam do tipo 'B' e todos estes lugares estejam livres, mas a ferramenta é do tipo 'A', então, esta ferramenta não pode ser colocada neste magazine.)

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: - Verificar se os dados de magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se há espaço no magazine para adicionar mais uma ferramenta; não pode ser devido aos procedimentos normais de operação.
- Verificar se tenha sido definida uma hierarquia de lugares, e se esta hierarquia p.ex. proíba a colocação de uma ferramenta do tipo 'A' num lugar livre do tipo 'B'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6402 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Magazine n. %2 não está disponível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine

Explicação: Não é possível a troca desejada de ferramentas. O magazine com o número indicado não está disponível.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se o magazine está conectado com o fuso desejado via uma relação de distância.
- O programa de PLC do usuário pode ter enviado dados incorretos para a NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6403 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Local no magazine %2 do magazine n. %3 não está disponível.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine
%3 = Localização no magazine

Explicação: A troca de ferramentas desejada não é possível. O local endereçado no magazine não existe.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
O programa de PLC do usuário pode ter enviado dados incorretos para a NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6404 [Canal %1:] Ferramenta não foi trocada. Ferramenta %2 ausente ou não está disponível

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)

Explicação: A troca de ferramentas desejada não é possível. A ferramenta indicada não existe ou não pode ser utilizada.
A ferramenta não pode ser utilizada mesmo que seja parte de uma multitool que já esteja ativa com outra ferramenta, ou é parte de uma multitool que o estado é 'Troca ativa' em relação com outro porta-ferramenta.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Verificar se o programa de peça foi escrito corretamente.
- Verificar se os dados de ferramenta foram corretamente definidos.
- Verificar se existe uma ferramenta de reserva para a ferramenta indicada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6405 [Canal %1:] Comando %2 tem um parâmetro de PLC inválido de reconhecimento %3 valor %4

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = N.°. do comando
%3 = Parâmetro de confirmação CLP
%4 = Código do erro

Explicação: No atual contexto, o comando mencionado foi respondido pelo PLC com uma confirmação inválida. Para "Número de comando" foram definidas as seguintes atribuições:
1 Mover ferramenta, carregar ou descarregar magazine
2 Preparar troca de ferramentas
3 Executar troca de ferramentas
4 Preparar troca de ferramentas e executar com comando T
5 Preparar troca de ferramentas e executar com comando M
7 Encerrar comando de ferramenta interrompido
8 Verificar movimento de ferramenta com reserva
9 Verificar movimento de ferramenta
0 Confirmação de transporte
Os parâmetros 2 e 3 nomeiam o comando PLC e o número de estado da confirmação.
A identificação do erro (%4) oferece uma descrição mais detalhada sobre o alarme:
- 0 = Não definido
- 1 = Estado não permitido com este número de comando ou recepção de estado indefinido do PLC
- 2 = Nº de aloj. /nº de posição de origem ou de destino da ferramenta anterior não conhecido.
- 3 = Posição de origem no ACK não coincide com o comando ou posição atual da ferramenta.
- 4 = Nº de aloj. de destino e/ou nº de posição no ACK não é o destino final no CMD.
- 5 = Não definido
- 6 = Nº de aloj./nº de posição de origem e/ou de destino da nova ferramenta não conhecido.
- 7 = Comentário de PLC com dados inconsistentes: nº do comando NCK difere da confirmação do PLC ou não há comando NCK que possa ser confirmado.
- 8 = Com movimento assíncrono de ferramenta ou rejeição de ferramenta não há uma ferramenta na posição de origem.
- 9 = Os dados de confirmação de comando pretendem trazer uma ferramenta até uma posição já ocupada por outra ferramenta.
- 10 = O movimento de ferramenta assíncrono com reserva somente foi definido para o movimento de um magazine para um alojamento intermediário.
- 11 = Posição de MT especificada inválida.
- 12 = Para troca de ferramenta de uma multitool ou posicionamento de MT, o PLC deve confirmar a posição da multitool especificada pelo NCK com um valor diferente.
- 13 = A rejeição de ferramenta não é permitida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Comunicação PLC incorreta: corrigir o programa de PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6406 [Canal %1:] Reconhecimento pelo PLC do comando %2 ausente

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = N.°. do comando

Explicação: Ainda falta um reconhecimento do PLC para a troca da ferramenta. Sem o reconhecimento do comando indicado a NCK não pode continuar a trabalhar. O possível valor do número de comando está descrito no alarme 6405.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Comunicação PLC incorreta: Corrigir o programa PLC.
- É possível tirar o NCK do estado de espera com o comando 7 de PLC.
Com isso o comando esperado será cancelado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6407 [Canal %1:] Ferramenta %2 não pode ser depositada no magazine %3 no local %4. Definição de magazine inválida!

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = Número do magazine
%4 = Localização no magazine

Explicação: Uma solicitação de troca de ferramenta ou uma solicitação de verificação foi enviada para colocar a ferramenta em uma posição na qual não satisfaz as condições necessárias.
Seguintes causas de erros possíveis:
- O local está bloqueado ou não está livre!
- O tipo de ferramenta não combina com o tipo de local!
- A ferramenta é muito grande, locais contíguos estão ocupados!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6408 [Channel %1:] Block %2 A busca e/ou verificação da localização vazia na revista falhou

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A busca ou a verificação da localização vazia para uma ferramenta falhou.
O seguinte poderia ser as causas do erro:
- A localização foi desabilitada ou não está vazia!
- O tipo de ferramenta não corresponde ao tipo de localização!
- A ferramenta pode ser muito grande; as localizações adjacentes estão ocupadas!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos (especialmente o tipo de lugar)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6409 [Canal %1:] Bloco %2 Se MTH for programado então T também deve ser programado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Função: Multiferramentas e T= programação do local, Não há programação de T no bloco, Somente MTL é programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa NC
- Programar T no bloco
- ou excluir MTL do bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6410 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de pré-aviso com D= %4

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Explicação: Monitoração de ferramenta: Indicação de que o corretor de ferramenta D mencionado da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de pré-aviso. Se possível, o número D é indicado. Se não, o valor 0 é colocado no 4.° parâmetro.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso. O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9). Se ferramentas de reserva não forem utilizadas, a indicação do número duplo não tem importância. O alarme é ativado pela HMI PLC (= interface OPI). O contexto do canal não está definido, entretanto a unidade TO é indicada (ver MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Este alarme é apenas informativo. Verifique as formas possíveis de eliminar o erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6411 [Canal %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de pré-aviso com D= %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Explicação: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste, atingiu o seu limite de pré-aviso. Se possível, o número D é indicado. Caso contrário o 4.° parâmetro conterá o valor 0.
Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso. O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).
Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.
O alarme é originado durante o processamento do programa NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Este alarme é apenas informativo. Verifique as formas possíveis de eliminar o erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6412 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de monitoração com D= %4

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Valor dd ferramenta (Nome).
%3 = -Não usado-
%4 = Número D

Explicação: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de monitoração. Se possível o valor do corretor D é indicado; nos outros casos o 4.° parâmetro conterá o valor 0.

Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso.

O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).

Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.

O alarme é ativado através da HMIu do PLC (= interface OPI). O contexto do canal não está definido, entretanto a unidade TO é especificada (ver MD28085 $MC_MM_LINK_TOA_UNIT).

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Este alarme é apenas informativo. Verifique as formas possíveis de eliminar o erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6413 [Canal %1:] Ferramenta %2 alcançou o limite de monitoração com D= %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Valor dd ferramenta (Nome).

%3 = -Não usado-

%4 = Número D

Explicação: Monitoração de ferramenta: Indicação de que a correção D mencionada da ferramenta monitorada por tempo, por número de peças ou por desgaste atingiu o seu limite de monitoração. Se possível o valor do corretor D é indicado; nos outros casos o 4.° parâmetro conterá o valor 0.

Se a função 'Correção aditiva' estiver sendo usada, a monitoração da correção aditiva deve ser utilizada no lugar da monitoração por uso.

O tipo atual de monitoração de ferramenta é uma propriedade da ferramenta (ver $TC_TP9).

Se não forem empregadas ferramentas reserva, a indicação do número Duplo não tem importância.

O alarme é originado durante o processamento do programa NC.

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Este alarme é apenas informativo. Verifique as formas possíveis de eliminar o erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6421 [Canal %1:] Não é possível movimentar ferramenta. Não existe alojamento livre para ferramenta %2 no magazine %4.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

%2 = String (Identificador)

%3 = -Não usado-

%4 = Número do magazine

Explicação: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela HMI ou pelo PLC não foi executado. A ferramenta não pode ser movida para o magazine de ferramentas escolhido. Não existe local apropriado para esta ferramenta.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique se os dados do magazine foram definidos corretamente. (exemplo: o magazine não deve estar desabilitado)

- Verificar se os dados de ferramenta estão definidos corretamente (por exemplo, o tipo do local da ferramenta deve combinar com os tipos de locais permitidos no magazine)

- Verifique se ainda há espaço no magazine para adicionar outra ferramenta;

- Verifique se uma hierarquia de tipos de locais está definida e se estiver, por exemplo, que não permita a inserção de uma ferramenta do tipo "A" em um local livre do tipo "B".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6422 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Magazine n. %2 não existente

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do magazine

Explicação: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela HMI ou pelo PLC não foi executado. O magazine indicado não existe.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Se o PLC enviou o comando para o movimento: verificar se o programa do PLC está correto.
- Se a HMI enviou o comando para o movimento: verificar se o comando da HMI foi programado com parâmetros corretos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6423 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Local %2 no magazine %3 não existe

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Localização no magazine
%3 = Número do magazine

Explicação: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela HMI ou pelo PLC não foi executado. O local do magazine escolhido não existe no magazine indicado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6424 [Canal %1:] Não foi possível mover a ferramenta. Ferramenta %2 não existe ou não pode ser utilizada

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)

Explicação: O comando de movimento de ferramenta desejado - ativado pela HMI ou PLC - não é possível. O estado da ferramenta mencionada não permite o movimento da ferramenta. A ferramenta mencionada não está definida ou não está liberada para o comando.
A ferramenta especificada não pode ser movida quando for parte de uma multitool (apenas a multitool pode ser movida).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique se o status da ferramenta 'sendo trocada' ('H20') está ativado. Se sim, o comando apropriado para troca deve primeiro ser completado pelo PLC. Então a ferramenta deve estar liberada para ser movida.
- Verificar se os dados da ferramenta foram corretamente definidos. O correto número T foi especificado?
- Verificar se o comando de movimento tenha sido corretamente parametrizado. A ferramenta desejada se encontra no local de busca? A posição de destino é adequada para receber a ferramenta?
- Verificar se a ferramenta já foi carregada (se o alarme ocorre durante o carregamento da ferramenta).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6425 [Canal %1:] A ferramenta %2 não pode ser depositada no magazine %3 no local %4. Definição do magazine não permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = Número do magazine
%4 = Localização no magazine

Explicação: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela HMI ou pelo PLC não foi executado. Uma solicitação de movimento foi enviada para depositar uma ferramenta em uma posição que não teve todos os requisitos necessários preenchidos para tal movimento.
Seguintes causas de erros:
- O local está bloqueado ou não está livre!
- O tipo de ferramenta não está de acordo com o tipo de local!
- A ferramenta é possivelmente muito grande e lugares contíguos estão ocupados!
- Se a operação for de carga/descarga, o tipo do local para esta operação deve ser 'Local de carregamento'.
- Se a operação for de carga/descarga, o magazine em questão está relacionado com o local de carga/descarga?
Veja $TC_MDP1, $TC_MDP2.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.
- Verificar se o magazine, devido as operações em curso, já não tenha mais lugar livre para receber mais uma ferramenta.
- Verificar se foi definida uma hierarquia de tipos de locais que proíba, p.ex., a colocação de uma ferramenta do tipo 'A' em um lugar livre do tipo 'B'.
- Verificar se o magazine em questão esteja relacionado com o local de carga/descarga ou se uma distância foi definida.
- Verificar se o tipo do local de carga/descarga seja um 'local de carregamento'.
Veja também $TC_MPP1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6430 Contador de peças: Estouro da tabela dos ângulos decorte monitorados.

Explicação: Não é possível inserir mais dados de ângulo de cortes na tabela do contador de peças.
Pode ser inserido na tabela, a quantidade máxima de ângulos de corte, para o contador de peças, disponível na NCK.
Quer dizer, o limite é alcançado quando cada ferramenta utiliza exatamente um ângulo de corte para a usinagem da peça.
Caso sejam usinadas várias peças simultaneamente em vários fusos, pode ser programado um valor de ângulos de corte total
MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA para todas as peças.
O alarme presente significa que ângulos de corte utilizados no momento, já não estão sendo monitorados pelo número de peças, até que a tabela seja esvaziada, p.ex. através do comando do NC SETPIECE, ou pela HMI, PLC (serviço PI).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - O contador do número de peças não foi decrementado? Neste caso, a instrução SETPIECE deve ser colocada no programa de usinagem, ou incrementar no programa do PLC o mesmo tipo de comando.
- Se o programa de peça ou o programa de PLC está correto, aumentar a memória para os ângulos de corte das ferramentas através do dado de máquina MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA (Possível apenas por pessoas com autorização de acesso)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6431 **[Canal %1:] Bloco %2 função não permitida. Gerenciamento de ferramentas/monitoração não está ativa**

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Caso seja chamada uma função de gerenciamento de dados que não esteja disponível devido gerenciamento de ferramentas estar desligado. P.ex.: os comandos GETT, SETPIECE, GETSELT, NEWT, DELT, TCA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
- Verifique a configuração NC! O gerenciamento de ferramentas é necessário, mas não está ativado?
- Se estiver sendo utilizado um programa de peças que foi criado para um NC admitindo-se a presença de gerenciamento de ferramenta e agora este programa esta sendo usado em um NC sem gerenciamento, isto não é possível. Deve-se utilizar o programa de peça no NC apropriado, ou corrigir o programa.
- Ativar o gerenciamento de ferramentas colocando os dados de máquina correspondentes. Veja MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK.
- Verifique se a opção necessária para tal está configurada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6432 **Função não executável. Não existe nenhuma ferramenta definida para o fuso.**

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Explicação: Ao se executar uma operação que pressupõe que uma ferramenta se encontre alocada no fuso. Tal função pode ser, p.ex., a monitoração por número de peças.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Selecionar outra função, selecionar outro fuso, introduzir uma ferramenta no fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6433 **[Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não está disponível com gerenciamento de ferramentas.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: A variável de sistema referida em %3 não está disponível com o gerenciamento de ferramentas ativado. A função GELSELT deverá ser utilizada para $P_TOOLP.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar programa. Caso tenha sido programado $P_TOOLP, ao invés desse deve-se utilizar a função GETSELT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6434 **[Canal %1:] Bloco %2 comando de linguagem SETMTH não permitido, porque o porta-ferramenta não está ativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não há nenhum porta-ferramenta mestre definido para o estado básico (MD20124 $MC_TOOL_MANAGEMENT_TOOLHOLDER = 0) e por isso que não há nenhum porta-ferramenta disponível. Com isso o comando de linguagem SETMTH também não está definido. A troca de ferramentas neste ajuste é executada em relação ao fuso mestre. O fuso mestre é criado com SETMS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ou corrigir o programa NC (remover ou substituir o SETMHT) ou liberar a função porta-ferramenta pelo dado da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6436 [Canal %1:] Bloco %2 comando '%3' não pode ser programado. Função '%4' não foi ativada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Identificador de funções

Explicação: O comando não permite ser programado por causa da ausência de habilitação de função ou de ativação.
Código de função (4° parâmetro):
1 = Números D planos
2 = Monitoramento de ferramenta
3 = Gerenciamento de magazine
4 = Multitools
5 = T=número de alojamento de magazine

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6437 [Channel %1:] Block %2 Command '%3' não pode ser programado. A função '%4' está ativada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Identificador de funções

Explicação: O comando não permite ser programado porque a função indicada está ativa.
Código de função (4° parâmetro):
1 = Números D planos
2 = Monitoramento de ferramenta
3 = Gerenciamento de magazine
4 = Multitools
5 = T=número de alojamento de magazine

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6438 [Canal %1:] Bloco %2 alteração de dados inconsistentes não é permitido.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em uma multitool definida, por exemplo, a distância $TC_MTP_KD não pode ser alterada uma vez que a localização da multitool já foi gerada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6441 Escrita em $P_USEKT não permitida

Explicação: Uma tentativa foi feita para escrever um valor em $P_USEKT. Isto não é possível quando a instrução T='local numérico' com parametrização automática para $P_USEKT estiver ativada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Assegure-se como o comando NC deverá ser configurado! (veja o Bit16 e Bit22 no MD 20310$MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK).
- É utilizado um programa de peça projetado para o comando NC sem T='número de alojamento' com definição automática do $P_USEKT? Não é possível iniciar este programa no comando NC com T='número de alojamento' com definição automática do $P_USEKT.
- Ou deixar processar o programa de peça em um comando NC adequado ou alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6442 [Canal %1:] Função não executável. Nenhuma ferramenta atribuída ao carregador/local %2.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Magazine / no. do local no magazine

Explicação: A lógica do PLC está provavelmente incorreta. Foi configurada troca de ferramentas com rejeição de ferramenta. Comando preparatório pendente. A ferramenta selecionada é descarregada (p. ex. via PLC) de seu alojamento. O PLC confirma o comando preparatório com 'repetir seleção de ferramenta' (p. ex. Estado=7). A NCK não encontra a ferramenta no alojamento de magazine mencionado no comando PLC.
Ou: Ocorreu um acesso ilegal de operador em uma seleção de ferramenta (descarregar a ferramenta a ser selecionada). Por isso que a confirmação de PLC falha.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O programador de PLC deve se atentar sobre:
- Certificar-se que a ferramenta não foi removida da posição específica do magazine(p.ex. programa incorreto de PLC).
- Não remover a ferramenta antes do término do reconhecimento do comando de troca, mesmo quando houver troca de ferramenta requisitada.
É permitido trocar a posição da ferramenta à ser carregada. A NCK consegue lidar com esta situação.
Este alarme complementa o alarme 6405, se este conter o parâmetro 8. Mesmo assim, o diagnóstico deve ser simples.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6450 [Canal %1:] bloco %2 troca de ferramenta não é possível. Local inválido no magazine n.%3 no buffer do magazine

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Localização no magazine

Explicação: Troca de ferramenta não é possível. O local especificado no magazine é um prendedor de ferramenta/fuso ou um local vago.
Somente um número do buffer que não seja um prendedor de ferramenta/fuso pode ser programado com um comando TCI, p.ex.: a posição de um gripper é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MPP1) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6451 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não permitida. Não há definição no buffer do magazine.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A troca de ferramenta não é possível. Não há definição de buffer para o magazine.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se os dados do magazine foram corretamente definidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6452 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não é possível. O nº de porta ferramentas/nº de fuso = %3 não foi definido.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do toolholder/fuso

Explicação: A troca de ferramenta não é possível. Não há definição de toolholder/fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Geral: Aplica-se: 'extensão de endereço máxima programada s (=número do fuso/número do porta-ferramenta) de Ts=t, Ms=6 deve ser menor que o valor do MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE.
Com gerenciamento de magazine: Verificar se o número do porta-ferramenta/fuso e os dados do magazine foram definidos corretamente (para isso veja as variáveis de sistema $TC_MPP1, $TC_MPP5 do magazine intermediário).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6453 [Canal %1:] Bloco %2 troca de ferram. não permitida. Não há relação entre suporte da ferramenta/fuso no. = %3 e o local de buffer do magazine %4

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Número do local

Explicação: A troca de ferramenta não é possível. Não há relação definida entre o toolholder/fuso e a posição de buffer do magazine (local número).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MLSR) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6454 **[Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não permitida. Não há relação de distância disponível**

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A troca de ferramenta não é possível. Não há relação de distância definida nem para o fuso nem para o local de buffer do magazine

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MDP2) foi corretamente definido.
- Verifique se o comando de falha p.ex.: TCI foi corretamente programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6455 **[Canal %1:] Bloco %2 troca de ferramenta não é possível. Local no magazine no. %3 no magazine %4 não disponível**

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Localização no magazine
%4 = Número do magazine

Explicação: A troca de ferramenta desejada não é permitida. A posição do magazine indicado não está disponível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique se a causa do comando de programa, p. ex. TCI, foi corretamente parametrizado.
- Verifique se o dado do magazine foi corretamente definido. ($TC_MAP6 and $TC_MAP7 da posição intermediária do magazine)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6460 **[Canal %1:] Bloco %2 Comando '%3' pode apenas ser programado para ferramentas. '%4' não designa ferramenta.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Parâmetro programado

Explicação: O comando específico apenas pode ser programado para ferramentas. O comando não é um número T ou um nome de ferramenta. Caso uma multitool foi programada: O comando não pode ser programado para multitools.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6462 **[Canal %1:] Bloco %2 Comando '%3' pode apenas ser programado para magazines. '%4' não designa magazine.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Parâmetro programado

Explicação: O comando especificado apenas pode ser programado para magazines. O comando não é número ou nome de um magazine. Caso uma multitool foi programada: O comando não pode ser programado para multitools.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

6500 Memória do NC está cheia

Explicação: O sistema de arquivos NCK está cheio.
O buffer de memória disponível não é suficiente. Nota: Nota: Start-up inicial, arquivos de sistema do NC podem ser afetados tal qual dados do acionamento, arquivos HMI, FIFO, programas NC...

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Ajuste o tamanho da memória buffer com MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED.
Aumente o espaço disponível na memória buffer, por exemplo, descarregando programas de peças que não estão mais sendo usados.
Diminua o tamanho do buffer de anel (consulte MD18230 $MC_RESU_RING_BUFFER_SIZE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6510 Há muitos programas de peça na memória NC

Explicação: O número máximo de arquivos possível no sistema de arquivos NC (parte da memória do NC) foi alcançado. Nota: Durante a primeira colocação em funcionamento, isso pode afetar os arquivos do sistema de arquivos NC, tais como dados de acionamento, arquivos de HMI, arquivos FIFO, programas NC, programas de ciclo, ...

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
- Exclua ou descarregue arquivos, por exemplo, programas de peças
- Aumente o número de arquivos no sistema de arquivos no MD18320 $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM ou MD18321 MD_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM.
- No caso de armazenamento de ciclo da Siemens, aumente o número de arquivos no arquivo de recursos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6520 O valor do dado da máquina %1%2 é muito pequeno

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Se requerido, índice: campo MD

Explicação: MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES especifica o número de arquivos de protocolo para os usuários do protocolo. No entanto, mais arquivos de protocolo são usados do que os configurados.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aumente o número de arquivos de protocolo no MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6540 Há muitos diretórios na memória do NC

Explicação: O número de diretórios no sistema de arquivos do NC (parte da memória de NC) atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
- Exclua ou descarregue o diretório (por exemplo, a peça de trabalho)
- Aumente o número de diretórios no MD18310 $MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6560 Formato de dados não permitido

Explicação: Uma tentativa foi feita em escrever dados não permitidos em um arquivo da NCK. Este erro pode ocorrer especialmente ao se tentar carregar dados binários, como se fossem ASCII na NCK.

Este erro pode surgir também durante o pré-processamento de ciclos (ver MD10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL), caso o bloco de programa de peça seja muito longo.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:

Marque o arquivo como dados binários, por exemplo, através da extensão: .BIN).

Se o bloco do programa de peças for muito longo, divida-o.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6568 O limite da memória estendida CNC foi alcançado

Explicação: O espaço de memória atribuído à função 'Memória de usuário CNC estendida' se esgotou.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Resolução: Apague os arquivos na memória CNC estendida

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6569 Limite de memória do usuário da HMI atingido no cartão de memória.

Explicação: O espaço da memória na área reservada do usuário no cartão de memória está vazio.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Resolução: Excluir arquivos no cartão de memória

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6570 Memória do NC está cheia

Explicação: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. A tarefa não pode ser executada. Muitos arquivos de sistema foram criados na DRAM.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Partir com menos processos de 'Execução externar'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6581 O limite de memória do NC do usuário foi alcançado

Explicação: O sistema de arquivos DRAM da área Usuário está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6582 O limite de memória do NC do fabricante de máquina foi alcançado

Explicação: O sistema de arquivos DRAM da área Fabricante de máquina está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6583 O limite de memória do NC do sistema foi alcançado

Explicação: O sistema de arquivos DRAM da área Sistema (Siemens) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aumente o MD18354 $MN_MM_S_FILE_MEM_SIZE, ou, utilizando os ciclos Siemens, aumente o tamanho da partição no arquivo de recurso de ciclo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6584 O limite de memória do NC da TMP foi alcançado

Explicação: O sistema de arquivos DRAM da área TPM (temporário) está cheio. O pedido não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aumentar o valor do MD18351 $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE ou do MD18355 $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE ou desativar a pré-compilação de alguns ou todos os ciclos, ou ainda deletar Files na área TMP.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6693 Arquivo %1 perdido

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo

Explicação: O arquivo mencionado no alarme foi alterado e devido a falha de alimentação a alteração não pode ser concluída adequadamente. O arquivo está perdido.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Salve o arquivo novamente.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

6694 As unidades não podem ser montadas

Explicação: As unidades externas não poderiam ser montadas no tempo configurado (consulte MD10128 $MN_EES_MAX_MOUNT_TIME).

Reação: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar logdrives.ini e aumentar MD10128 $MN_EES_MAX_MOUNT_TIME se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

6700 [Canal %1:] Valor do dado da máquina %2%3 muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = identificador do dado de máquina
%3 = Se requerido, índice do campo

Explicação: O dado de máquina MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP estabelece a quantidade de tipos de acontecimentos standard para os usuários da protocolagem. Mas são usados mais do que o configurado

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Elevar o dado de máquina MD28302 $MC_MM_PROTOC_NUM_ETP_STD_TYP

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6710 Perda de dados com rastreio na área de operação de diagnóstico. O ciclo IPO está muito pesadamente carregado pelo rastreio

Explicação: Perda de dados com rastreio na área de operação de diagnóstico. O ciclo IPO está muito pesadamente carregado pelo rastreio, portanto blocos de dados precisam ser rejeitados. Isso deveria impedir que o rastreio prejudique a produção.

O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Selecione menos dados ou aumente o ciclo IPO.

O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6720 Perda de dados com rastreio na área de operação de diagnóstico. A comunicação com o HMI está muito pesadamente carregado pelo rastreio

Explicação: Perda de dados com rastreio na área de operação de diagnóstico. A comunicação com o HMI está muito pesadamente carregado pelo rastreio, portanto blocos de dados precisam ser rejeitados. Isso deveria impedir que o rastreio prejudique a produção.

O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Selecione menos dados ou reduza a taxa de amostragem.

O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6730 Perda de dados com rastreio na área de operação de diagnóstico. O reprocessamento está muito pesadamente carregado pelo rastreio

Explicação: Os dados registrados pelo rastreio somente poderiam ser aceitos rápido o bastante no nível de tempo do reprocessamento. O sistema é usado de modo tão pesado que a disponibilidade da funcionalidade de rastreio é restrita. Se houver sobrecarga temporária do reprocessamento, como remédio, o buffer entre o processamento principal e o reprocessamento pode ser aumentado.

O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aumentar MD18374 $MN_MM_PROTOC_FILE_BUFFER_SIZE[5-8].

O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6740 Perda de dados com rastreio na área de operação de diagnóstico. A comunicação com o HMI está muito pesadamente carregado pelo rastreio

Explicação: Perda de dados com rastreio na área de operação de diagnóstico. A comunicação com o HMI está muito pesadamente carregada pelo rastreio para poder transferir todos os dados selecionados. O sistema é usado de modo tão pesado que a disponibilidade da funcionalidade de rastreio é restrita.

O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Selecione menos dados ou reduza a taxa de amostragem.

O alarme pode ser suprimido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK2 bit 26.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

7500 Bloco %1 nível de proteção inválido para comando %2 (nível de proteção atual: %3 programado %4)

Parâmetros: %1 = Número de bloco
%2 = Comando programado
%3 = Nível de proteção atual do comando
%4 = Nível de proteção programado do comando

Explicação: Na parametrização do nível de proteção para comando do programa de usinagem via REDEF,
- um comando não permitido no programa de usinagem foi programado.
- um nível de proteção foi programado com valor logicamente menor (maior em valor) que o nível de proteção atualmente aplicado a este comando.
- as definições de arquivo relevantes não foram suficientemente protegidas contra acesso de escrita. A proteção de escrita do arquivo deve ser ao menos tão alta quanto o maior nível de proteção que tenha sido programado para um comando de programa de peça neste arquivo de definição

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Modificação de definição de arquivos /_N_DEF_DIR/_N_MACCESS_DEF ou /_N_DEF_DIR/_N_UACCESS_DEF-CESS_ DEF. Por favor, consulte o Guia de Programação ou o manual do fabricante para comandos de linguagem permitidos para a configuração do sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8010 Opção 'Ativação de mais de %1 eixos' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de eixos

Explicação: Foram definidos mais eixos de máquina através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED que os permitidos pelo sistema.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o pessoal autorizado/departamento de manutenção.
A soma de todos os eixos que foi configurada usando o canal específico MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED não deve exceder o número máximo de eixos.
Reduza o número de eixos ativos ou habilite eixos adicionais pela opção.
Observe também a informação relacionada à definição de 'eixos/fusos auxiliares', 'eixos de simulação' e 'eixo virtual para acoplamento de valor mestre, com tabela de curva'.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8012 A opção 'Ativação de mais e %1 de eixos SI' não está estabelecida

Parâmetros: %1 = Quantidade de eixos licenciados
%2 = Quantidade de eixos com dbSi ativo

Explicação: As funções de segurança com base no acionamento foram ativadas para uma quantidade maior de eixos do que o permitido no sistema.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Notifique o pessoal/departamento de serviços autorizado. Reduza a quantidade de eixos com funções de segurança com base no acionamento ou libere eixos adicionais na data de opção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8020 Opcional 'Ativação de mais de %1 canais' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de canais ativos

Explicação: Mais do que o número de canais admissível foi ativado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor informar departamento/pessoal de assistência técnica autorizado.
No sistema específico MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP, reduzir o número de canais ativos ou habilitar canais adicionais via opção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8021 Opcional 'Ativação de mais de %1 BAG (grupo de modo de operação) não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número de BAGs

Explicação: A quantidade de BAGs selecionados não é compatível com os opcionais configurados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Instale posteriormente a opção para mais grupos de modos de operação.
Ative menos grupos de modos de operação.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8022 A opção 'Ativação de mais de %1 canais de manipulação' não foi definida

Parâmetros: %1 = Número de canais de manipulação ativos

Explicação: Mais do que o número permitido de canais de manuseio foi ativado pelo MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN específico do canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
No MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP específico do sistema ou no MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN específico do canal, reduzir o número de canais de manipulação ativos ou ativar canais de manipulação adicionais com opção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8024 Opção '%1<OPTNX>' não definida

Parâmetros: %1 = Descrição breve da opção

Explicação: Não foi definida a opção para ativação de vários magazines

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- Adquirir opção
- Reduzir o número de magazines (MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8025	[Canal %1:] O opcional '%2<OPTNX>' não está configurado
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Descrição breve da opção
Explicação:	O opcional para a funcionalidade de 'Advanced Surface' não está configurado.
Reação:	NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. - Compra de opcional - Reset a ativação da funcionalidade 'Advanced Surface' (MD20606 $MC_PREPDYN_SMOOTHING_ON e/ou MD20443 $MC_LOOKAH_FFORM)
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

8026	Eixo %1: Opção '%2<OPTNX>' não estabelecida
Parâmetros:	%1 = Eixo
Explicação:	A opção para a funcionalidade 'Compensação de fricção' não está estabelecida
Reação:	NC START desabilitado neste canal. Visualização de alarme.
Resolução:	Favor informar ao departamento de assistência técnica autorizado. - Adquirir o opcional - Resetar a ativação da funcionalidade 'Compensação de fricção' (MD32490 $MA_FRICT_COMP_MODE != 3/4 e/ou MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE)
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8027	Opção '%1<OPTNX>' não estabelecida
Parâmetros:	%1 = Descrição breve da opção
Explicação:	A opção para a funcionalidade 'Grinding Advanced' não está estabelecida
Reação:	NC START desabilitado neste canal. Visualização de alarme.
Resolução:	Favor informar ao departamento de assistência técnica autorizado. - Adquirir o opcional - Desativar a funcionalidade 'Grinding Advanced' - Escopo funcional 'Grinding Advanced': Compensação de erro de cilindro
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

8028	Eixo %1: Opção '%2<OPTNX>' não estabelecida
Parâmetros:	%1 = Eixo
Explicação:	A opção para a funcionalidade 'compensação de passo' não está configurada.
Reação:	NC START desabilitado neste canal. Visualização de alarme.
Resolução:	Favor informar o departamento de pessoa/serviços autorizado. - Opção comprar - Resetar a ativação da funcionalidade 'compensação de passo' (MD37310 $MA_NOCO_INPUT_AX_1, MD37320 $MA_NOCO_INPUT_AX_2, MD37330 $MA_NOCO_INPUT_AX_3)
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8029 **[Canal %1:] Bloco %2 A prevenção de colisão requer muitos canais. %3 são necessários, %4 estão configurados.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de canais necessários
%4 = Número de canais configurados

Explicação: O modelo de colisão usa mais canais que os configurados no dado de opção OD19840 $ON_NUM_COLLISION_CHANNELS.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Notificar pessoal/serviço autorizado.
- Comprar opções de canal adicionais para prevenção de colisão
- Reduzir o modelo de colisão a menos canais

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8030 **[Canal %1:] Bloco %2 Opção 'Interpolação de mais de %3 eixos' não foi ativada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixos permitidos

Explicação: O número de eixos programados no grupo de interpolação excede ao número admissível de eixos de interpolação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Na parte do programa, programe tantos eixos quanto os permitidos pela configuração do controlador ou habilite eixos adicionais via opção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8031 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3: O eixo não tem nenhuma funcionalidade IPO**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso

Explicação: Um eixo/fuso que foi definido como eixo adicional/fuso auxiliar (veja MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) deveria ser operado como eixo interpolador.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Definir o eixo como eixo interpolador (veja o MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8) ou alterar o programa de peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8037 **Eixo %1: Opção APC '%2<OPTNX>' não configurada**

Parâmetros: %1 = Eixo
%2 = Opção ID

Explicação: No acionamento foram ativados mais do que seis filtros de setpoint de corrente, mesmo sem ser definida a respectiva opção.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Adquirir a opção
- Desativar a função 'Advanced Positioning Control (APC)' no acionamento.
- Configurar no máximo seis filtros de setpoint de corrente no acionamento.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8040 MD %1 reposto, opção correspondente não foi ativada

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

Explicação: Foi colocado um dado de máquina que está bloqueado por um opcional.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Dirija-se por favor ao fabricante da máquina para a instalação do opcional, ou a um representante da SIEMENS AG, A&D MC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8041 Eixo %1: MD %2, a opção associada não é suficiente

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = String: Valor do MD

Explicação: O número de eixos indicados no dado de opção associado foi excedido.
Mais eixos foram selecionados no dado correspondente da máquina do que o permitido pela função associada à opção.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY para "O canal não está pronto para operar".

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
- Aumente o dado de opção
- Reduza o número de eixos

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8042 Opção '%1<OPTNX>' não definida

Parâmetros: %1 = Descrição breve da opção

Explicação: Informe a pessoa autorizada/departamento de serviço
Uma opção não liberada foi utilizada
A opção mencionada ou uma equivalente é necessária para execução da ação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Terminar ação, atualizar opção.
Favor comparar os dados de opção disponíveis e/ou (se disponível) a imagem de licença do seu controlador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

8043 A opção '%1<OPTNX>' não está configurada.

Parâmetros: %1 = Descrição breve da opção

Explicação: Uma opção não liberada foi utilizada
A opção mencionada ou uma equivalente é necessária para execução da ação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Canal não está pronto.
Visualização de alarme.

Resolução: Entre em contato com o pessoal autorizado/de serviço.
- Parar ação. Opção de retroajuste.
- Compare os dados de opção disponíveis e/ou (se disponível) a imagem de licença de seu controle.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8045 A opção 'ESR integrado com drive de ativação' não foi ajustado

Explicação: 'Parada estendida e retração (ESR)' foi ativada no drive embora a opção correspondente não tenha sido ajustada.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Opção de compra
- Desative a função 'Parada estendida e retração (ESR)' no drive.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8046 A opção '%1<OPTNX>' não está configurada.

Parâmetros: %1 = Descrição breve da opção

Explicação: Uma opção não habilitada está sendo usada
A opção nomeada ou uma equivalente é necessária para executar a ação.
Nota sobre a opção 'Ajuste de solavanco':
Para eixos em movimento, a comutação de cadeias de filtros de valor nominal de posição com $AA_DESVAL_FILTERS_SELECT só é permitida com o conjunto de opções.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informar o pessoal/serviço autorizado.
Finalizar a ação, atualizar a opção.
Para isso, compare os dados de opção disponíveis e/ou (se disponível) a imagem da licença do seu comando
Nota sobre a opção 'Ajuste de solavanco':
Comutar as cadeias do filtro de valor nominal de posição com $AA_DESVAL_FILTERS_SELECT com o eixo parado ou definir a opção para comutação com os eixos em movimento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8050 **O limite de índice 'entradas/saídas SPL' foi ultrapassado. MD %1[%2] não está correto.**

Parâmetros: %1 = identificador do dado de máquina
%2 = Índice campo MD

Explicação: O índice de acesso das entradas/saídas SPL foi excedido. Causas possíveis:
- O valor dos dados da máquina foi estabelecido incorretamente.
Os dados da máquina cujo valor excede o valor máximo permitido são indicados no parâmetro de alarme.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija os dados indicados na máquina.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8052 **Unidade: O número de opções %1<DRVLICPANX> necessárias é %2**

Parâmetros: %1 = Unidade, opções ID/MLFB
%2 = Unidade, valor da opção

Explicação: A opção da unidade não foi habilitada ou o número de opções da unidade habilitadas foi excedido

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Notificar a pessoa/departamento de serviço autorizado.
- Resetar a opção da unidade
- Opção de compra

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8053 **Unidade: A opção %1 é desconhecida**

Parâmetros: %1 = Unidade, ID da opção

Explicação: A opção da unidade é desconhecida

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Notificar o pessoal/serviço autorizado.
- Resetar a opção da unidade

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8055 **Erro ao inicializar os canais de manipulação: causa %1, informação adicional1 %2 (informação adicional2 %3)**

Parâmetros: %1 = Causa
%2 = Informação adicional
%3 = Informação adicional

Explicação: Ocorreu um erro durante a configuração dos canais de manipulação. As seguintes causas possíveis foram detectadas:

1 - Foram atribuídos mais eixos do que permitido a um canal de processamento e a um canal de manipulação por meio do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED. As informações adicionais1 contêm o número de eixos afetados e as informações adicionais2 contêm o número máximo permitido.

2 - Em conexão com a ativação dos canais de manipulação, o número permitido de eixos ativos no sistema foi excedido. A informação adicional1 contém o número máximo de eixos que podem ser ativados.

3 - Um canal foi declarado como canal de manipulação e um número de eixos maior do que o permitido foi ativado para ele. A informação adicional1 contêm o número do canal, a informação adicional2 contém o número máximo permitido de eixos.

4 - Um canal foi declarado como canal de manipulação e um número de fusos maior do que o permitido foi ativado para ele. A informação adicional1 contém o número do canal, a informação adicional2 contém o número máximo permitido de fusos.

5 - O número total de eixos permitidos foi ultrapassado nos canais de usinagem. A informação adicional1 contém o número máximo total de eixos que podem ser declarados em todos os canais de usinagem.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.

1 - No MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN específico do canal, definir o canal como canal de usinagem ou remover o eixo correspondente de um dos dois canais.

2 - No MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED específico do canal, desativar os eixos ou ativar canais de manipulação adicionais com opção.

3 - No MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN específico do canal, definir o canal como canal de usinagem ou reduzir o número de eixos ativos no canal.

4 - No MD20010 $MC_IS_ADD_CHAN específico do canal, definir o canal como canal de usinagem ou reduzir o número de fusos ativos no canal.

5 - No MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED específico do canal, desativar eixos nos canais correspondentes.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8060 Função de travar o CNC: O pedido não pôde ser processado: causa %1

Parâmetros: %1 = Causa

Explicação: As condições iniciais da função de trava do CNC não foram atendidas.

As causas a seguir foram detectadas:

1 - O relógio não está definido.

2 - O bit de opção estava desativado.

3 - O tipo de controle não é suportado.

4 - O projeto PLC não é suportado.

5 - Nenhuma licença disponível.

6 - MD17300 $MN_CNC_LOCK_WARNING_TIME é zero.

7 - O pedido anterior ainda está sendo processado.

11 - O arquivo LockSet não foi encontrado.

12 - O arquivo LockSet não pode ser lido.

13 - A versão do arquivo LockSet não é suportada.

14 - O número do cartão CF é desconhecido.

15 - O estado de bloqueio é inválido.

16 - O número de série do hardware é desconhecido.

31 - O modo atual não é permitido.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8061 A função de trava do CNC não pode ser atualizada : causa %1 .

Parâmetros: %1 = Causa

Explicação: A atualização desejada da função de trava ativa do CNC foi rejeitada.
A causa a seguir foi detectada:
1 - O relógio não está definido.
2 - O bit de opção foi desativado.
4 - O projeto PLC não é suportado.
5 - Nenhuma licença disponível.
6 - MD17300 $MN_CNC_LOCK_WARNING_TIME é zero.
7 - O pedido anterior ainda está sendo processado.
11 - O arquivo LockSet não foi encontrado.
12 - O arquivo LockSet não pode ser lido.
13 - A versão do arquivo LockSet não é suportada.
14 - O número do cartão CF é desconhecido.
15 - A data da trava é inválida.
16 - O número de série do hardware é desconhecido.
21 - A chave OEM está incorreta.
22 - O projeto de PLC foi substituído.
31 - O modo atual não é permitido.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8062 Função de trava do CNC: A execução da função foi interrompida: causa %1

Parâmetros: %1 = Causa

Explicação: A execução da função de trava do CNC foi modificada.
A causa a seguir foi detectada:
1 - O cartão CF foi substituído.
2 - O hardware foi substituído
3 - O projeto do PLC foi alterado.
4 - O PLC relatou uma chave de OEM incorreta.
5 - Os dados da função foram alterados sem autorização.
6 - O projeto de PLC não é suportado.
O início de NC está travado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Restaure o controle ao seu status anterior.
Caso isso não possa ser feito, informe o pessoal autorizado / departamento de manutenção, e reative a função de trava do CNC.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8063 Função de trava do CNC: A data de trava será atingida em menos de %1 dias!

Parâmetros: %1 = Número de dias de produção remanescentes

Explicação: Um lembrete foi emitido para a data de trava de acordo com os requisitos para operação da configuração desta máquina.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8064 **Função de trava do CNC: A data de trava foi alcançada, não é possível iniciar o NC!**

Explicação: A data de trava foi alcançada conforme os acordos para operação da configuração desta máquina.
O início NC está travado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar pessoal autorizado / departamento de manutenção.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8065 **Função de trava do CNC: Definir data/hora correta!**

Explicação: Enquanto a função de trava do CNC estiver ativa, definições de data/hora incorretas serão encontradas.
A partida NC está travada.
O horário deve ser corrigido impreterivelmente antes de desligar o controle. Caso contrário, pode haver um bloquei permamente causado pelo alarme 8064 "Bloqueio de função CNC: a data de travamento foi atingida, e o início do NC não é possível!".

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Definir data/hora correta.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8066 **Função de trava do CNC: A alteração da data reduziu o tempo de execução restante.**

Explicação: A ativação da função de trava do CNC antecipou a data do controle. Isso reduziu o tempo que restante para a data de trava ser alcançada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A data do controle pode ser redefinida antes de ligar/desligar.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8067 **Função de trava do CNC: Ocorreu um alarme de sistema: causa %1**

Parâmetros: %1 = Causa

Explicação: A função de trava do CNC encontrou problemas:
1 - Interface interna 1
X - Interface interna X

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8080 **Foram definidas %1 opções e nenhuma License Key foi especificado para licenciamento**

Parâmetros: %1 = Número de opcionais sem licenças

Explicação: Foi definida uma ou mais opções, mas nenhuma License Key foi especificado para comprovar a aquisição dos opcionais.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/license e inseri-lo na área de atuação "Setup", função (HSK) "certificados".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8081 **Foram definidas %1 opções que não foram licenciadas pelo License Key**

Parâmetros: %1 = Número de opcionais sem licenças

Explicação: Foi ativada uma ou mais opções que não foram licenciadas através do License Key especificado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/license e inseri-lo na área de atuação "Setup", função (HSK) "certificados".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8082 **O License Key foi especificada incorretamente três vezes, antes de especificar novamente execute o POWER-ON**

Explicação: O License Key foi introduzido incorretamente pelo menos três vezes. Antes da próxima introdução é necessário um POWER-ON.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Executar NCK POWER-ON e especificar novamente o License Key (correto).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8083 **Software de sistema restrito de exportação sem licenças válidas**

Explicação: É necessário um cartão de memória especial e uma License Key especial para operar o software do sistema com restrição de exportação.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Verifique se um cartão de memória correspondente está disponível no controle. Gere uma License Key para software de sistema com restrição de exportação através da internet em http://www.siemens.com/automation/license e digite a chave de licença na área operacional "Colocação em funcionamento", função (HSK) "Licenças".

Nota:

Se esse alarme ocorrer após a substituição de um cartão de memória com defeito, observe o seguinte:

Devido às regulamentações de exportação aplicáveis a determinados controles, somente cartões de memória com os seguintes MLBFs podem ser usados para substituir um cartão de memória com defeito:

6FC58xx - 1XG ## - # YA0

6FC58xx-1XG ## - # YA8

Já existem License Keys nesses cartões de memória que permitem a instalação e operação de software do sistema com restrição de exportação.

Faça o backup dessa License Key antes de substituir o cartão de memória com uma imagem de software e, em seguida, restaure a chave.

Se você esquecer de fazer o backup, você poderá restaurar a exibição da License Key original do seu cartão de memória em http://www.siemens.com/automation/license.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8084 **%1° período da licença de teste ativado. Tempo restante %2**

Explicação: Um período de testes foi iniciado. Durante este período, uma ou diversas opções podem ser configuradas, o que exige uma chave de licença para comprovar que elas foram adquiridas

Um máximo de 6 períodos de testes é possível, um período de testes pode ser um máximo do período de operação de 150h (até 3000h para modelos de controle maiores) do sistema de controle

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Gerar uma nova chave de licença pelo endereço http://www.siemens.com/automation/license e inserí-la na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".

Inserir uma chave de licença válida na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8085 **%1. O período de licença de testes expirou.**

Explicação: Um período de testes expirou.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Gerar uma nova chave de licença pelo endereço http://www.siemens.com/automation/license e inserí-la na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".

Inserir uma chave de licença válida na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".

Ativar um período de testes adicionais

Resetar as opções que exigem uma chave de licença

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8086 **Máquina de teste e demonstração**

Explicação: Este controlador é operado com uma licença teste, com o objetivo de realizar testes e demonstrações somente.

Por motivos de licença, não é permitido utilizar esta máquina em processos de produção.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Gerar uma nova chave de licença pelo endereço http://www.siemens.com/automation/license e inserí-la na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".

Inserir uma chave de licença válida na área de operação "Starup", função (HSK) "Licenses".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

8089 **A função 'Selecionar compensações de ferramenta' não está habilitada.**

Explicação: As opções atuais não permitem uma compensação da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Desabilite as compensações da ferramenta ou

dê um reset nas opções de pacotes que incluem a compensação de ferramenta como função reduzida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8090 **Função de trava do CNC: Não há licença disponível**

Explicação: A função de trava do CNC não está licenciada.

Uma licença de teste não é aceita.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/license e inseri-lo na área de atuação "Setup", função (HSK) "certificados".

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8100 [Canal %1:] Bloco %2: Função não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: - Impossível devido a regulamentos de embargo:

- 1. Ações sincronizadas: a gravação de taxa de avanço, substituição e deslocamentos axiais ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC e $AA_OFF) de ações sincronizadas, bem como Continuous Dressing, podem ser programados apenas uma vez em um bloco.

- 2. Medição avançada: a "medição cíclica" (MEAC) e a "medição por ação sincronizada" não são possíveis.

- 3. Interpolação de eixo: o número de eixos interpolados entre si não deve exceder 4. Isso também inclui o acoplamento sincronizado de eixos através de ações sincronizadas "DO POS [X] = $A ..." "DO FA [X] = $A...".

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8101 [Canal %1:] Conjunto %2 Função %3 Opção '%4<OPTNX>' não foi definida

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Nome da função

%4 = Descrição breve da opção

Explicação: O nível de opção não foi definido para a função desejada.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.

- Opção Comprar

- Ativação da funcionalidade de prevenção de colisões (definir MD19830 $ON_COLLISION_MASK)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8102 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a função não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, número da linha

%3 = Synact ID

Explicação: - Devido a regulamentações de embargo não é possível:

- 1. Ações síncronas: A escrita do avanço, override e offsets axiais ($AA_VC, $AC_VC, $AA_OVR, $AA_VC e $AA_OFF) para ações síncronas, assim como Continus Dressing podem ser programadas uma única vez no bloco.

- 2. Medição ampliada: A medição 'cíclica' (MEAC) e 'Medição da ação síncrona' não é possível.

- 3. Interpolação de eixo: O número dos eixos que interpolam um com outro não pode exceder 4 (a isto aplica-se também o acoplamento síncrono de eixos através de ações síncronas 'DO POS[X]=$A...' 'DO FA[X]=$A...').

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8122 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Opção de acoplamento genérico CP-STATIC exigida (tipo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explicação: O nível da opção CP-STATIC é exigido para a função solicitada. Possíveis razões:
- Mais acoplamentos do tipo da opção do que o permitido foram criados
- O escopo funcional de um ou de diversos acoplamentos não foi liberado.
O acoplamento genérico envolvido com o fuso escravo especificado é o tipo de opção a seguir:
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Adquirir um tipo adequado de opção (CP-STATIC).
- Reduzir o número de acoplamentos ativos simultaneamente do tipo da opção.
- Somente utilizar o escopo da função que foi liberado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8124 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Opção de acoplamento genérico CP-BASIC exigida (tipo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explicação: O nível da opção CP-BASIC é exigido para a função solicitada. Possíveis razões:
- Mais acoplamentos dos tipos da opção menores ou iguais ao tipo da opção do que o permitido foram criados
- O número de eixos mestre permitidos foi excedido por um ou mais acoplamentos.
- O escopo funcional de um ou mais acoplamentos não foi liberado.
- A superação de um fuso síncrono (fator de acoplamento |1:1|) não é possível.
- A funcionalidade da tabela da curva (corresponde ao tipo 2 da opção) não foi liberada.
O acoplamento genérico envolvido com o eixo/fuso especificado é o seguinte tipo de opção:
- 0: TRAIL (no BCS)
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto
- 2: TRAIL e LEAD também no MCS, também misturado nas ações sincronizadas, fusos e eixos rotatórios, COUP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Adquirir um tipo inadequado de opção (CP-STATIC).
- Reduzir o número de acoplamentos ativos simultaneamente do tipo da opção.
- Somente utilizar o escopo da função que foi liberado.
- Nenhuma programação superimposta dos fusos síncrono

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8126 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Opção de acoplamento genérico CP-COMFORT exigida (tipo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explicação: Para a função exigida, o nível da opção CP-COMFORT é solicitado. Causas possíveis:
- Mais acoplamentos do tipo da opção menores ou iguais ao tipo da opção do que o permitido foram criados
- Para um ou diversos acoplamentos, o número permitido de eixos mestre foi excedido.
- O escopo funcional de um ou diversso acoplamentos não foi liberado.
- Superimpor um fuso síncronizado (fator de acoplamento |1:1|) não é possível
- A funcionalidade da tabela da curva (corresponde ao tipo 2 da opção) não foi liberada.

O acoplamento genérico envolvido com o eixo/fuso especificado é o tipo de opção a seguir:
- 0: TRAIL (no BCS)
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto
- 2: TRAIL e LEAD também em MCS, também misturadas nas ações sincronizadas, fusos e eixos rotatórios, COUP
- 3: Acoplamentos CP (sem as tabelas da curva]) com até 3 eixos mestre, tambéms misturados nas ações sincronizadas, fusos e eixos

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Ativar um tipo inadequado de opção (CP-COMFORT).
- Reduzir o número de acoplamentos ativos simultaneamente do tipo da opção.
- Reduzir o número dos eixos mestre por acoplamento.
- Somente utilizar o escopo da função que foi liberado.
- Nenhuma programação superimposta dos fusos síncrono

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8128 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Opção de acoplamento genérico CP-EXPERT exigida (tipo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explicação: Para a função exigida, o nível da opção CP-EXPERT é solicitado. Causas possíveis:
- Mais acoplamentos do tipo da opção menores ou iguais ao tipo da opção do que o permitido foram criados
- Para um ou diversos acoplamentos, o número permitido de eixos mestre foi excedido.
- O escopo funcional de um ou diversso acoplamentos não foi liberado.
- Superimpor um fuso síncrono (fator de acoplamento |1:1|) não é possível
- A funcionalidade da tabela da curva (corresponde ao tipo 2 da opção) não foi liberada.

O acoplamento genérico envolvido com o eixo/fuso especificado é o tipo de opção a seguir:
- 0: TRAIL (no BCS)
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto
- 2: TRAIL e LEAD também em MCS, também misturadas nas ações sincronizadas, fusos e eixos rotatórios, COUP
- 3: Acoplamentos CP (sem as tabelas da curva]) com até 3 eixos mestre, tambéms misturados nas ações sincronizadas, fusos e eixos
- 4: Acoplamentos CP com até 5 eixos mestre, também possivelmente misturado nas ações sincronizadas, fusos e eixos, cascatas

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:
- Ativar um tipo inadequado de opção (CP-EXPERT).
- Reduzir o número de acoplamentos ativos simultaneamente do tipo da opção.
- Reduzir o número dos eixos mestre por acoplamento.
- Somente utilizar o escopo da função que foi liberado.
- Nenhuma programação superimposta dos fusos síncrono

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

8130 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Função de acoplamento genérico impossível (tipo %4)

Parâmetros:
%1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = Tipo de opção

Explicação: Executar a função de acoplamento genérico exigida não é possível no sistema. Causas possíveis:
- Mais acoplamentos do tipo da opção menores ou iguais ao tipo da opção do que o permitido foram criados
- Para um ou diversos acoplamentos, o número permitido de eixos mestre foi excedido.
- O escopo funcional de um ou diversso acoplamentos não foi liberado.
- Superimpor um fuso síncrono (fator de acoplamento |1:1|) não é possível
- A funcionalidade da tabela da curva (corresponde ao tipo 2 da opção) não foi liberada.

O acoplamento genérico envolvido com o eixo/fuso especificado é o tipo de opção a seguir:
- 0: TRAIL (no BCS)
- 1: COUP com o fator de acoplamento |1:1| sem o movimento superimposto
- 2: TRAIL e LEAD também em MCS, também misturadas nas ações sincronizadas, fusos e eixos rotatórios, COUP
- 3: Acoplamentos CP (sem as tabelas da curva]) com até 3 eixos mestre, tambéms misturados nas ações sincronizadas, fusos e eixos
- 4: Acoplamentos CP com até 5 eixos mestre, também possivelmente misturado nas ações sincronizadas, fusos e eixos, cascatas

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Reduzir simultaneamente o número de acoplamentos ativos do tipo da opção.
- Reduzir o número de eixos mestre por acoplamento.
- Somente utilizar o escopo funcional que foi liberado.
- Não há programação superimposta dos fusos síncronos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

9000 Manivela %1 falhou

Parâmetros: %1 = Nônio número

Explicação: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A manivela PROFIBUS/PROFINET falhou.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Restabelecer a conexão com a manivela PROFIBUS/PROFINET.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10203 [Canal %1:] Início de ciclo CN sem ponto de referência (ação=%2<ALNX>)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: O NC-Start foi ativado no modo de operação MDA ou AUTOMÁTICO e pelo menos um eixo que precisa ser referenciado não alcançou seu ponto de referência.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Através do dado específico de canal MD20700: $MC_REFP_NC_START_LOCK (NC-Start sem ponto de referência) pode-se decidir se o eixo deve ser referenciado antes do NC-Start ou não. A partida do referenciamento pode ser ativada especificamente por canal ou por eixo.
Aproximação do ponto de referência específica de canal: Os flancos crescentes do sinal da interface NC/PLC DB3200 DBX1.0 (ativar referenciamento) iniciam uma seqüência automática que inicia os eixos do canal na seqüência indicada no dado específico de eixo MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR (referenciar seqüência de eixos específica de canal). 0: O eixo não participa no referenciamento específico de canal, mas deve ser referenciado para o NC-Start, -1: O eixo não participa no referenciamento específico de canal, mas não deve ser referenciado para o NC-Start, 1- 8: Seqüência de partida para o referenciamento específico de canal (partida simultânea com mesmo nº), 1- 31: Tipo de CPU
Referenciamento específico de eixo: Ativar a tecla de sentido que corresponde ao sentido de aproximação no dado específico de eixo MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS (aproximar ponto de referência em sentido negativo).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10204 [Canal %1:] A ação do usuário não é possível sem o ponto de referência (ação interna= %2<ALNX>)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação interna/nome da ação interna

Explicação: Uma ação especificada pelo usuário será executada, que o conduz a uma (outra possível) ação interna, para a qual pelo menos um eixo que precisa ser referenciado não alcançou o ponto de referência.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Faça referência ao eixo que precisa ser referenciado.

Se a ação do usuário como uma ação interna conduz a um início de NC, se o eixo precisa ou não ser referenciado antes do início de NC pode ser decidido pelo MD20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK específico do canal (início de NC sem ponto de referência). Se a ação do usuário como ações internas conduzir um início de ASUP pelo usuário, se o eixo tem que ser referenciado ou não antes do ASUP iniciar pode ser decidido pelo MD20115 $MC_IGNORE_REFP_LOCK_ASUP específico do canal (início de ASUP sem ponto de referência). Se a ação do usuário como ações internas conduz ao início de Prog Event, se o eixo é para ser referenciado ou não antes do início de Prog Event pode ser decidido pelo MD20105 $MC_PROG_EVENT_IGN_REFP_LOCK específico do canal (início do Prog Event sem ponto de referência).

O canal ou a referência específica do eixo pode ser causado.

Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviços. Se o eixo é para ser refereciado ou não antes do início de NC pode ser determinado pelo MD20700: $MC_REFP_NC_START_LOCK (início de NC sem ponto de referência). O canal ou referência específica do canal pode ser causado.

A aproximação do ponto de referência especificada do canal: A extremidade ascendente do sinal de interface NC/PLC DB3200 DBX1.0 (referência ativada) inicia uma sequência automática, que se inicia no eixo do canal na mesma sequência conforme o MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR especificado do eixo (referência específica do canal de sequência do eixo). 0: O eixo não participa na referência específica do canal, mas deve ser referenciada para início de NC; -1: O eixo não participa na referência específica do canal, mas é necessário não ser referenciado para início de NC. 1- 8: Sequência inicial para a referência específica do canal (início simultâneo para o mesmo número), 1 - 31: tipo de CPU

Referência específica do eixo: Pressione a tecla de direção que corresponda à direção de aproximação no MD34010 $MA_REFP_CAM_MDIR_IS_MINUS especificado do eixo (aproximação do ponto de referência na direção negativa).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10208 [Canal %1:] Continue o programa com início de ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: O comando encontra-se na condição desejada após procura de bloco com cálculo. Agora o programa pode partir com NC-Start ou a condição pode ser em primeiro lugar alterada com memorização/Jog.

Reação: Parada do interpretador

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Pressionar NC-Start

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10209 [Canal %1:] NC-Stop interno após busca de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Alarme interno que somente serve para acionar a reação de alarme NC-Stop.

O alarme aparece nas seguintes situações:

- MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 0 == 1 e o último bloco de ação após a localização de blocos é carregado no processamento principal. O alarme 10208 é ativado em função do sinal de interface NC/PLC DB3200 DBX1.6 (ação PLC concluída).

- O alarme de localização 10208 foi omitido com o serviço PI _N_FINDBL (terceira dezena do parâmetro com "2"). O alarme 10209 aparece em função de uma subrotina de localização estar ou não configurada (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE Bit 1) com o fim da subrotina de localização ou com o carregamento do último bloco de ação no processamento principal.

Reação: Parada do interpretador

NC Stop com o alarme.

Resolução: Continue o programa com NC start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10222 [Canal %1:] Comunicação entre canais não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: O canal obteve uma quitação negativa da comunicação entre canais porque o n.º do canal de destino não é conhecido. p.ex.: START(x) ou WAITE(x) mas o canal x não foi ativado.

Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Esta é uma indicação sobre possíveis incompatibilidades. O programa continua se não forem requisitadas outras quitações.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10223 [Canal %1:] Comando %2 já está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String
Explicação: O canal obteve uma quitação negativa da comunicação entre canais, porque este comando ainda está ativo ou ainda não foi concluído. p.ex.: INIT(x,'ncprog') mas para o canal x já existe uma solicitação para a seleção de programas
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Esta é uma indicação sobre possíveis incompatibilidades. O programa continua se não forem requisitadas outras quitações.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10225 [Canal %1:] Comando recusado

Parâmetros: %1 = Número do canal
Explicação: O canal recebeu um comando que não pode ser executado.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Pressionar a tecla RESET
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10226 [Canal %1:] Reset/fim do programa cancelado

Parâmetros: %1 = Número do canal
Explicação: Ocorreu um erro durante o reset ou fim do programa, de modo que o canal não possa ser trocado para o estado pronto.
Isso pode ocorrer, por exemplo, se o intérprete relatar um erro durante o processo dos blocos iniciais criados durante o reset ou fim do programa.
Como regra, os alarmes adicionais indicam o problema exato.
Reação: NC START desabilitado neste canal.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Resolução: Retifique o problema indicado por outros alarmes e pressione RESET novamente.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10299 [Canal %1:] Função Auto-Repos não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
Explicação: Foi selecionada no canal indicado, a função (modo de operação) Auto-Repos que não está implementada.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Apenas uma informação.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10601 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade no final do bloco durante o corte de roscas é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Este alarme somente ocorre quando existem vários blocos G33 consecutivos. A velocidade final do bloco no bloco especificado é zero, mesmo que em seguida venha outro bloco de rosqueamento. A causas podem ser:
- G9
- Função auxiliar após o movimento
- Saída de função auxiliar antes do movimento do bloco seguinte
- Eixo de posicionamento no bloco

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar no programa de peça NC, observando que não seja programada nenhuma "Parada no fim de bloco" G09.
Alterar o dado de máquina geral MD11110 $MN_AUXFU_GROUP_SPEC[n] para seleção do momento da saída de um grupo de função auxiliar de "Saída de função auxiliar antes/após o movimento" para "Saída de função auxiliar durante o movimento".
Bit 5 = 1: Saída de função auxiliar antes do movimento
Bit 6 = 1: Saída de função auxiliar durante o movimento
Bit 7 = 1: Saída de função auxiliar após o movimento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10604 [Canal %1:] Bloco %2 incremento do passo de rosca é demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O incremento do passo de rosca levará à sobrecarga do eixo. Na verificação, é assumido que a chave de variação de rotação do fuso esteja em 100%.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduza a rotação do fuso, o aumento do passo de rosca ou o comprimento do percurso no programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10605 [Canal %1:] Bloco %2 diminuição do passo de rosca é demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A diminuição do passo de rosca levará à parada do eixo no bloco de rosca.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduza a diminuição do passo de rosca ou o comprimento do percurso no programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10610 [Canal %1:] Eixo %2 não está parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um eixo/fuso foi programado com uma instrução POSA-/SPOSA, sendo posicionado sobre vários blocos NC. A posição pretendida ainda não tinha sido atingida (Janela 'parada precisa'), quando o eixo/fuso foi novamente programado.

Exemplo:

N100 POSA[U]=100

:

N125 X... Y... U... ; p.ex.: Eixo - U ainda está em movimento pelo bloco N100!

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Verificar e corrigir programa de peças (analisar se o movimento durante a execução dos blocos faz aqui algum sentido). Com o comando WAITP, evitar a mudança de bloco até que os eixos de posicionamento tenham atingido também a posição pretendida.

Exemplo:

N100 POSA[U]=100

:

N125 WAITP(U)

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

Exemplo para fusos:

N100 SPOSA[2]=77

:

N125 WAITS(2)

N130 M6

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10620 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 alcança o fim de curso de software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

%4 = String

Explicação: Durante o deslocamento, o sistema detectou que o fim de curso de software foi ultrapassado no sentido indicado. Durante a preparação de bloco, não foi possível detectar que o limite de movimento seria excedido: ou que um movimento de transposição pela manivela eletrônica ou uma transformação de coordenada está ativa.

Reação: Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Dependendo da causa da ativação deve-se tomas as seguintes medidas auxiliares:

- Transposição com nônio ou deslocamento externo do ponto zero: Retornar a transposição de movimento e evitar/diminuir na repetição do programa.

- Transformação: Verificação dos deslocamentos do ponto zero ajustados/programados (Frame atual). Se os valores estão corretos, então a fixação da ferramenta (dispositivo) deverá ser deslocada para evitar o mesmo alarme (com novo cancelamento do programa) durante a repetição do programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10621 [Canal %1:] Eixo %2 está sobre o fim de curso de software %3%4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = String

%4 = Eixo da chave fim de curso de software. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Explicação: O eixo especificado está sobre o limite de fim de curso de software indicado

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar os dados de máquina MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/ MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 e MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 para a chave fim de curso de software.

Desligar o sistema em modo JOG a partir da chave fim de curso de software.

Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Dados de máquina:

Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB380x DBX1000.3 (2ª chave fim de curso de software positivo) ou em DB380x DBX1000.2 (2ª chave fim de curso de software negativo) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10622 [Canal %1:] Bloco %3 Eixo %2 alcança o fim de curso do software %4 com transformação ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

%4 = String

Explicação: Durante o deslocamento, o sistema detectou que o fim de curso do software foi ultrapassado na direção indicada devido à transformação ativa

Reação: Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Dependendo da causa da ativação deve-se tomas as seguintes medidas auxiliares:

- Transposição com nônio ou deslocamento externo do ponto zero: Retornar a transposição de movimento e evitar/diminuir na repetição do programa.

- Transformação: Verificação dos deslocamentos do ponto zero ajustados/programados (Frame atual). Se os valores estão corretos, então a fixação da ferramenta (dispositivo) deverá ser deslocada para evitar o mesmo alarme (com novo cancelamento do programa) durante a repetição do programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10625 [Channel %1:] Block %2 Eixo/fuso escravo %3 Eixo/fuso escravo %2 com CP-SW parada limite %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

%4 = String

Explicação: O eixo/fuso escravo foi interrompido porque há um risco de que a chave do limite do sftware seja passada na direção monitorada. Dependendo do MD30455 $MA_MISC_FUNCTION_MASK, do bit 11 e do CPMBRAKE, é possível de que o grupo do acoplamento completo também seja quebrado na direção específica.

Reação: Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Dependendo da causa da ativação deve-se tomas as seguintes medidas auxiliares:
- Transposição com nônio ou deslocamento externo do ponto zero: Retornar a transposição de movimento e evitar/diminuir na repetição do programa.
- Transformação: Verificação dos deslocamentos do ponto zero ajustados/programados (Frame atual). Se os valores estão corretos, então a fixação da ferramenta (dispositivo) deverá ser deslocada para evitar o mesmo alarme (com novo cancelamento do programa) durante a repetição do programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10630 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 atingiu limite da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso
%4 = String (+ ou -)

Explicação: O eixo indicado violou o limite da área de trabalho. Isto é reconhecido somente no processamento principal, porque, os valores mínimos de eixo não puderam ser medidos antes da transformação, ou devido a uma sobreposição de movimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Programar outro movimento ou não executar movimento sobrepostos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10631 [Canal %1:] Eixo %2 está sobre limite da área de trabalho %3%4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = String (+ ou -)
%4 = Eixo do limite da área de trabalho. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Explicação: Durante o modo de operação JOG o eixo especificado alcança o limite da área de trabalho.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Dados do usuário (setting data): Controlar o SD43420 $SA_WORKAREA_LIMIT_PLUS e o SD43430 $SA_WORKAREA_LIMIT_MINUS para a limitação da área de trabalho.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10632 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 alcança o limite da área de trabalho %4 específico do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, número do fuso
%4 = String (+ ou -)

Explicação: O eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Isto somente é detectado na inicialização, pois antes da transformação os valores mínimos de eixo não puderam ser determinados ou existe um movimento sobreposto.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Programar outro movimento ou não executar movimento sobrepostos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10633 [Canal %1:] Eixo %2 está no limite da área de trabalho %3%4 específico do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = String (+ ou -)
%4 = Eixo do limite de área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Somente será emitido em caso de desvio do eixo em deslocamento.

Explicação: Em modo JOG o eixo indicado alcança o limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Controlar o parâmetro de sistema $P_WORKAREA_CS_xx do limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10634 [Canal %1:] Eixo %2 Compensação raio ferram. está ativa para tipo %3 Limite da área de trabalho, motivo:Orientação de ferram. não paralela ao eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Explicação: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A orientação da ferramenta não é paralela ao eixo (p. ex. devido ao ToolCarrier ou transformação ativa).
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG somente pode ser considerada para ferramentas paralelas ao eixo.
As transformações e ToolCarrier ativos devem estar desativados para esta função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10635 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: Nenhuma fresa ou broca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Explicação: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A ferramenta deve ser do tipo fresa ou broca.
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG somente pode ser considerada para fresas e brocas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10636 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: A transformação está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Explicação: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: A transformação está ativa
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG não pode ser considerada com uma transformação ativa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10637 [Canal %1:] Eixo %2 Correção do raio da ferramenta para tipo %3 Limite da área de trabalho inativo, motivo: Ferramenta não ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = 0: BCS, 1: WCS / ENS

Explicação: A correção do raio da ferramenta do limite da área de trabalho no eixo especificado não é considerada.
Causa: Nenhuma ferramenta ativa
O alarme é mencionado no modo de operação JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A correção do raio da ferramenta para limites de área de trabalho em modo de operação JOG não pode ser considerada sem uma ferramenta ativa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10650 [Canal %1:] Eixo %2 Dados de máquina gantry incorretos, código de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Erro n.

Explicação: Foi introduzido um valor incorreto no dado de máquina específico de eixo para o gantry MD 37100 GANTRY_AXIS_TYPE. As seguintes informações podem ser derivadas do código de erro.
- Erro n. = 1 => introdução incorreta de uma unidade gantry ou designação do eixo seguidor está incorreta.
- Erro n.= 2 => Indicação múltipla do eixo mestre .

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informe pessoal / departamento técnico autorizado. Corrigir os dados da máquina:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0 : Nenhum eixo gantry 1 : Eixo mestre conjunto 1 11 : Eixo escravo conjunto 1 2 : Eixo mestre conjunto 2 12: Eixo escravo conjunto 2 3: Eixo mestre conjunto 3 13: Eixo mestre conjunto 3

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

10651 [Canal %1:] Configuração gantry ilegal, código de erro %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Razão

Explicação: A configuração Gantry realizada via dado de máquina está incorreta. A unidade Gantry e o motivo da reclamação podem ser consultados no parâmetro de transferência.
O parâmetro de transferência é composto como segue.
- %2 = denominação do erro + unidade Gantry (XX).
- %2 = 10XX => Nenhum eixo mestre declarado
- %2 = 20XX => Nenhum eixo escravo declarado
- %2 = 30XX => Conteúdos diferentes no dado de máquina MD30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN. Eixo escravo e eixo guia
- %2 = 40XX => Diferente atribuição de canal ou NCU dos eixos Gantry
- %2 = 50XX => Nenhum eixo escravo declarado neste canal
- %2 = 60XX => Diferente atribuição de canal do eixo mestre
- %2 = 10000 => Erro, eixo escravo é eixo geométrico
- %2 = 11000 => Erro, eixo de pos. concorrente como eixo escravo
- %2 = 12000 => Erro, eixo de ciclo compile como eixo escravo
- %2 = 13000 => Erro, eixo Gantry é fuso
- %2 = 14000 => Erro, eixo Gantry com dentes Hirth

p. ex. Nº de erro 1001 = nenhum eixo guia declarado, unidade Gantry 1.

Reação: NC não está pronto.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Corrigir os dados de máquina:
MD37100 $MA_GANTRY_AXIS_TYPE
0: Nenhum eixo Gantry
1: Eixo guia do grupo 1
11: Eixo escravo do grupo 1
2: Eixo guia do grupo 2
12: Eixo escravo do grupo 2
3: Eixo guia do grupo 3
13: Eixo escravo do grupo 3

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

10652 [Canal %1:] Eixo %2 limite de aviso gantry ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explicação: O eixo escravo gantry excedeu o limite de aviso preestabelecido no MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe pessoal/departamento técnico responsável.
1. Verificar o eixo (funciona mal a nível mecânico?).
2. MD está mal ajustado (MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING). As alterações neste MD só têm efeito depois do RESET.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10653 [Canal %1:] Eixo %2 limite de erros ultrapassado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explicação: O eixo escravo gantry excedeu o limite de erros (tolerância do valor atual) preestabelecido no MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
1. Verificar o eixo (funcionamento mecânico ruim?)
2. dado de máquina está ajustado incorretamente, dado de máquina MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR. Se o dado de máquina for alterado, é necessário o POWER ON.
Se os eixos ainda não foram referenciados, o dado de máquina MD37130 $MA_GANTRY_POS_TOL_REF vale como critério de ativação da mensagem de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10654 [Canal %1:] Esperar pelo início de sincronização Gantry Unidade %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Unidade Gantry

Explicação: A mensagem de erro aparece quando os eixos estão prontos para a sincronização. Agora o grupo Gantry pode ser sincronizado. A diferença de valores reais entre os eixos mestre e escravo é maior do que o limite de advertência Gantry do MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING. A sincronização deve ser explicitamente iniciada com o sinal de interface NC/PLC DB380x DBX5005.4 (Início de sincronização Gantry).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Veja o manual de funcionamento das funções especiais, eixos Gantry (G1)

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10655 [Canal %1:] Sincronização do conjunto gantry %2 está em progresso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Unidade Gantry

Explicação: O alarme é suprimido com MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit2 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A mensagem desaparece assim que o grupo de Gantry é sincronizado.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10656 [Canal %1:] Eixo %2 gantry eixo escravo dinamicamente sobrecarregado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explicação: O eixo escravo "gantry" indicado está dinamicamente sobrecarregado, isto é, o eixo escravo não pode seguir o eixo mestre dinamicamente

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor informe o pessoal / departamento de manutenção autorizado. Compare o dado de máquina axial do eixo escravo "gantry" com o dado do eixo mestre "gantry"

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

10657 **[Canal %1:] Eixo %2 desligado status de erro do gantry limite excedido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explicação: Erro no Gantry, status de limite excedido (alarme 10653) foi desligado.
O erro pode somente ser removido pelo cancelamento MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou com a desativação da monitoração externa (MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit0).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor informe ao pessoal/departamento de service autorizado.
1. Remova desalinhamentos mecânicos
2. Verifique os eixos (movimento mecânico irregular?)
3. Apague MD37135 $MA_GANTRY_ACT_POS_TOL_ERROR ou desative a monitoração estendida
4. MD37120 $MA_GANTRY_POS_TOL_ERROR foi ajustado incorretamente
   se o MD foi alterado, será necessário gerar um Power ON.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10658 **[Canal %1:] Eixo %2 estado de eixo não permitido %3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Detecção de erro e Gantry-Unit

Explicação: Detecção de erro e Gantry-Unit
- 30XX => O grupo Gantry não pode ser fechado, pois todos os eixos Gantry estão em um canal.
- 40XX => O grupo Gantry não pode ser fechado, pois os eixos Gantry têm diferentes estados de eixo (p. ex. o eixo está atribuído ao PLC).
- 50XX => O grupo Gantry deve mudar o canal devido a uma solicitação do PLC, e no novo canal nem todos os eixos Gantry estão identificados.
- 60XX => O grupo Gantry deve ser buscado no canal devido a uma solicitação de programa NC, mas o canal não reconhece todos os eixos Gantry.
- 70XX => Grupo Gantry não pode ser fechado, como o movimento está pendendo para pelo menos um eixo gantry.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Reação local ao alarme.

Resolução: Detecção de erro:
- 30XX => Atribuir todos eixos Gantry do atual canal, p. ex. com a troca de eixo.
- 40XX => Passar todos os eixos do grupo Gantry em um estado idêntico de eixo, p. ex. atribuir todos os eixos ao programa NC ou atribuir todos os eixos ao PLC.
- 50XX => Identificar todos eixos Gantry no canal solicitado.
- 60XX => Identificar todos eixos Gantry no canal solicitado.
:end

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10700 **[Canal %1:] Bloco %2 área de proteção NCK %3 violada no Automático ou no MDA**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número da área de proteção

Explicação: É violada a área de proteção NCK relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start..

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
As reações SHOWALARM e SETVDI podem ser impedidas utilizando MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 20.

Resolução: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10701 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção específica de canal %3 violada no Automático ou no MDA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Número da área de proteção

Explicação: É violada a área de proteção específica de canal relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
As reações SHOWALARM e SETVDI podem ser impedidas utilizando MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 20.

Resolução: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10702 [Canal %1:] Área de proteção NCK %2 violada no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção

Explicação: É violada a área de proteção NCK relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start..

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10703 [Canal %1:] Área de proteção específica do canal %2 violada no modo manual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção

Explicação: É violada a área de proteção específica de canal relacionada à peça de trabalho. Deve-se observar que uma área de proteção específica de ferramenta ainda está ativa. A área de proteção pode ser ultrapassada após um novo NC-Start.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: É possível passar pela área de proteção após um novo NC-Start.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10704 **[Canal %1:] Bloco %2 área de proteção não se está garantida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreram movimentos adicionais de um eixo geométrico, que não puderam ser considerados durante a preparação do bloco. Por isso não se assegura que as áreas de proteção não sejam violadas. Este é só um aviso sem quaisquer outras reações.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Assegure-se de que o movimento dos eixos geométricos, incluindo o movimento adicional, não ultrapasse as áreas de proteção (o aviso surge de qualquer modo) ou exclua movimentos adicionais.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10706 **[Canal %1:] Área de proteção NCK %2 atingida com eixo %3 no modo manual**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção
%3 = Nome do eixo

Explicação: Foi violada a área de proteção NCK da peça de trabalho. Deve ter-se em atenção que ainda se encontra ativa uma área de proteção da peça de trabalho. A área de proteção pode ser ultrapassada quando o PLC enviar um sinal de liberação.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado. A área de proteção pode ser percorrida após o sinal de habilitação do PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10707 **[Canal %1:] Área de proteção específica de canal %2 atingida com eixo %3 no modo manual**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da área de proteção
%3 = Nome do eixo

Explicação: Foi violada a área de proteção NCK da peça de trabalho. Deve ter-se em atenção que ainda se encontra ativa uma área de proteção da peça de trabalho. A área de proteção pode ser ultrapassada quando o PLC enviar um sinal de liberação.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado. A área de proteção pode ser percorrida após o sinal de habilitação do PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

10720 **[Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limite de fim de curso de software %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Explicação: O percurso programado viola o fim de curso de software momentaneamente ativo para o eixo. O alarme é ativado durante o processamento do bloco de programa de peça.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10722. Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK for Bit11, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar e corrigir as posições no programa NC.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controlar os dados de máquina: MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS / MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS / MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB380x DBX1000.3 / .2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar os deslocamentos de ponto zero momentaneamente ativos através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10721 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limite de fim de curso de software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Explicação: O movimento planejado viola o fim de curso de software do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Dependendo do bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10723. Se este dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit11 for ajustado, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI. Veja também no Manual de diagnóstico o alarme 10723.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar os sinais de interface NC/PLC específicos de eixo DB380x DBX1000.3 / .2 (2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10722 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 fim de curso de software %6 violado, curso restante: %7 %3<ALUN> violado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|número+string(+/-)|curso restante

Explicação: Este alarme foi ativado durante a preparação do bloco exibido.
Causa:
O percurso programado viola o comutador de limite do software ativo, devido à direção na qual o eixo exibido atravessa.
Nota:
O parâmetro 4 contem as descrições dos parâmetros 5, 6 e 7, separadas pelo caractere "|".
- 5 = Número de bloco, etiqueta
- 6 = Número + sequência (+/-)
- 7 = Distância a percorrer

O alarme 10722 é exibido para o MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 == 1, ao invés do alarme 10720.
O alarme 10722 oferece uma opção de diagnóstico expandido para a violação do comutador de limite do software.
Condição:
Arquivo de alarme ALUN* está presente no HMI.
Consulte também:
Manual de diagnóstico para o alarme 10720.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique e, se necessário, corrija as posições programadas no programa NC.
Informe o pessoal autorizado/departamento de manutenção.
Verifique a parametrização do comutador de limite do software:
- MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS
- MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2
- MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS
- MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2

Verifique os sinais de interface específicos do eixo NC/PLC para selecionar o 2° comutador de limite do software
- DB31, ... DBX12.2 e .3

Verifique os deslocamentos de trabalho ativos da estrutura atual.
Verifique também os deslocamentos de trabalhos externos, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e os componentes de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10723 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 fim de curso de software %6 violado, curso restante: %7 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|número+string(+/-)|curso restante

Explicação: Este alarme é ativado durante a preparação da aproximação, ou do bloco residual para reposicionamento do contorno exibidos (REPOS).

Causa:

O percurso programado viola o comutador de limite ativo do software, devido à direção exibida na qual o eixo exibido atravessa.

Nota:

O parâmetro 4 contem as descrições dos parâmetros 5, 6 e 7, separadas pelo caractere "|".

- 5 = Número de bloco, etiqueta
- 6 = Número + sequência (+/-)
- 7 = Distância a percorrer

O alarme 10723 é exibido para o MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 == 1, ao invés do alarme 10721.

O alarme 10723 oferece uma opção de diagnóstico expandido para a violação do comutador de limite do software.

Condição:

O arquivo de alarme ALUN* está presente no HMI.

Consulte também:

Manual de diagnóstico para o alarme 10721

Reação: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Determine a causa do deslocamento da posição de saída e de destino.

O comando REPOS é executado no fim de uma ASUB de usuário ou de sistema. Consulte também a referência para as ASUBs.

Informe o pessoal autorizado/departamento de manutenção.

Verifique a parametrização do comutador de limite do software:

- MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS
- MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2
- MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS
- MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2

Verifique os sinais de interface específicos do eixo NC/PLC para selecionar o 2° comutador de limite do software

- DB31, ... DBX12.2 e .3

Verifique os deslocamentos de trabalho ativos da estrutura atual.

Verifique os deslocamentos de trabalho externos, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e os componentes de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10730 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limitação da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

%4 = String (+ ou -)

Explicação: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo vai além do limite da área de trabalho, então será gerado este alarme.

Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=0, será emitido este alarme ao invés do alarme 10732. Quando este dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK for Bit11, então é oferecida uma opção extra de diagnóstico de violação de fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: a) Verificar o programa NC quanto às indicações corretas de posição e, se necessário, corrigi-lo.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Criar limitação correta da área de trabalho com G25/G26 ou
d) Criar a limitação correta da área de trabalho com os dados de ajuste ou
e) Desativar a limitação da área de trabalho com o dado de ajuste 43410 WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10731 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 limitação da área de trabalho %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label
%4 = String (+ ou -)

Explicação: O movimento planejado viola o limite da área de trabalho do eixo momentaneamente ativo.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.
Este alarme é emitido no lugar do alarme 10733 se não estiver atribuído o dado de máquina MD11411$MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10732 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Explicação: Este alarme foi ativado durante a preparação do bloco exibido.
Causa:
O curso programado viola a limitação da área de trabalho ativa para o eixo exibido.
Nota:
O parâmetro 4 contem as descrições dos parâmetros 5 e 6, separadas pelo caractere "|".
- 5 = Número de bloco, etiqueta
- 6 = Distância a percorrer

O alarme 10732 é exibido para o MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 == 1, ao invés do alarme 10730.
O alarme 10732 oferece uma opção de diagnóstico expandido para a violação de limitação da área de trabalho.
Condição:
O arquivo de alarme ALUN* está presente no HMI.
Consulte também:
Manual de diagnóstico para o alarme 10730

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: a) Verificar o programa NC quanto às indicações corretas de posição e, se necessário, corrigi-lo.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Criar limitação correta da área de trabalho com G25/G26 ou
d) Criar a limitação correta da área de trabalho com os dados de ajuste ou
e) Desativar a limitação da área de trabalho com o dado de ajuste SD43410 $SA_WORKAREA_MINUS_ENABLE=FALSE

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10733 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Explicação: O alarme foi ativado durante a preparação da aproximação ou dos blocos residuais para reposicionamento do contorno exibidos (REPOS)
Causa:
O percurso programado viola a limitação da área de trabalho ativa para o eixo exibido.
Nota:
O parâmetro 4 contem as descrições dos parâmetros 5 e 6, separadas pelo caractere "|".
- 5 = Número do bloco, etiqueta
- 6 = Distância a percorrer
O alarme 10733 é exibido para o MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit11 == 1, ao invés do alarme 10731.
O alarme 10733 oferece uma opção de diagnóstico expandido para a violação da limitação da área de trabalho.
Condição:
O arquivo de alarme ALUN* está presente no HMI.
Consulte também:
Manual de diagnóstico para o alarme 10731

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10735 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho específico de coordenadas violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Explicação: Este alarme foi ativado durante a preparação do bloco exibido.
Causa:
O percurso programado do eixo exibido viola a limitação da área de trabalho específica do sistema coordenado.
Nota:
O parâmetro 4 contem as descrições dos parâmetros 5 e 6, separadas pelo caractere "|".
- 5 = Número do bloco, etiqueta
- 6 = Distância a percorrer
Condição:
O arquivo de alarme ALUN* está presente no HMI

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: a) Controlar o programa NC quanto as informações corretas de posição e corrigir, se necessário.
b) Controlar os deslocamentos do ponto zero (Frame atual)
c) Corrigir o limite da área de trabalho com WALCS1 ... WALCS9 ou
d) Corrigir o limite da área de trabalho através do $P_WORKAREA_CS_LIMIT_PLUS ou $P_WORKAREA_CS_LIMIT_MINUS ou
e) Desativar limite da área de trabalho com $P_WORKAREA_CS_MINUS_ENABLE =FALSE e $P_WORKAREA_CS_PLUS_ENABLE
Nos casos d) e e) deve-se, em seguida, ativar novamente o grupo do limite da área de trabalho específico de coordenadas selecionado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10736 [Canal %1:] Bloco %5 eixo %2 limite da área de trabalho específico de coordenadas violado, curso restante: %6 %3<ALUN>

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Unidade de curso
%4 = Número de bloco, Label|curso restante

Explicação: Este alarme foi ativado durante a preparação da aproximação ou do bloco residual para reposicionar o contorno (REPOS) exibido.
Causa:
O percurso programado viola a limitação do campo de trabalho do sistema específico de coordenação do eixo exibido.
Nota:
O parâmetro 4 contem as descrições dos parâmetros 5 e 6, separadas pelo caractere "|".
- 5 = Número do bloco, etiqueta
- 6 = Distância a percorrer
Condição:
O arquivo de alarme ALUN* está presente no HMI

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Determinar a causa do deslocamento da posição de saída e de destino. O comando REPOS é executado no fim de uma ASUP ou ASUPs de sistema. Para isso veja também a referência para as ASUPs.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($AA_OFF), DRF e componentes de transformação.
Cancelar o programa NC com NC-Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10740 **[Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos em vazios na programação WAB**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: É proibido programar mais blocos entre o bloco WAB e o bloco que determina as tangentes de aproximação e retração especificadas pelo MD20202 $MC_WAB_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10741 **[Canal %1:] Bloco %2 Inversão de sentido no movimento de alimentação WAB**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programada uma distância segura que está situada perpendicular ao plano de trabalho e não entre o ponto inicial e o ponto final do contorno WAB.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10742 **[Canal %1:] Bloco %2 distância WAB inválida ou não programada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Possíveis causas:
Em um bloco WAB não foi declarado o parâmetro DISR, ou o seu valor é inferior ou igual a 0.
Na aproximação ou no afastamento com círculo e com correção de raio de ferramenta ativa, o raio do contorno WAB internamente gerado é negativo. O contorno WAB internamente gerado é um círculo com tal raio, que da sua compensação com o raio de compensação atual (soma do raio da ferramenta e do valor de offset OFFN) resulta a trajetória de centro da ferramenta com o raio DISR programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10743 **[Canal %1:] Bloco %2 WAB programado várias vezes**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Tentou-se ativar um movimento de WAB antes de terminar um movimento de WAB anteriormente ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10744 [Canal %1:] Bloco %2 direção WAB definida inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Direção tangencial de aproximação lenta ou de saída não foi definida.
Possíveis causas:
No programa, não há um bloco com informação de movimento após o bloco de aproximação.
No programa, não há um bloco com informação de movimento anterior ao bloco de retração.
A tangente a ser usada para o movimento WAB é vertical ao atual plano de usinagem.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10745 [Canal %1:] Bloco %2 posição final WAB não está clara

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em um bloco WAB e no bloco seguinte, o posicionamento foi programado perpendicular a direção de usinagem. No bloco WAB, não foi indicado posicionamento no plano de usinagem.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças. Remova os dados de posição para o eixo de alimentação do conjunto WAB ou do conjunto de sequência, ou também programe uma posição no plano de usinagem no conjunto WAB.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10746 [Canal %1:] Bloco %2 parada na procura de bloco para WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma parada de preprocessamento foi inserida entre um bloco de aproximação SAR e o bloco seguinte definindo a direção tangencial , ou entre um bloco de aproximação SAR e o bloco seguinte que define a posição final.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10747 [Canal %1:] Bloco %2 direção de retração não definida para WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em um bloco de retração com um quarto de círculo ou em semi-círculo (G248 ou G348), o ponto final no plano de usinagem não foi programado, e um comando G143 ou G140 sem compensação de raio de corte está ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças. Você pode fazer as seguintes alterações:
- Especifique o ponto final no plano de usinagem no conjunto WAB.
- Ative a correção do raio da ferramenta (aplicável somente ao G140, não ao G143).
- Especifique o lado da retração explicitamente com G141 ou G142.
- Use uma linha reta em vez de um círculo para retração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10748 [Canal %1:] Bloco %2 plano de retração inválido com WAB

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com DISRP foi programada uma posição do plano de retração que não está entre a distância de segurança (DISCL) e o ponto de partida (ao aproximar) ou o ponto final (ao afastar) do movimento WAB.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10750 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio de corte ativada sem número de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: É necessário que seja selecionada uma ferramenta T..., para que o comando possa considerar os valores de compensação correspondentes.
A cada ferramenta (Número T) é atribuído automaticamente um bloco de dados de correção (D1), que contém os valores de compensação (Parâmetro P1 - P25). A uma ferramenta podem ser atribuídos no máximo 9 blocos de correção , mencionando o bloco de dados pretendido com o número D (D1 - D9).
A correção do raio de corte (CRC) é permitida, se estiver programada a função G41 ou G42. Os valores da correção encontram-se no parâmetro P6 (valor geométrico) e P15 (valor de desgaste) do bloco de correção ativo Dx.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Antes de se chamar TRC com G41/G42 deve-se programar um número de ferramenta sob o endereço T....

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10751 [Canal %1:] Bloco %2 perigo de colisão devido a compensação do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: A 'detecção do gargalo de garrafa' (cálculo do ponto de intersecção para os próximos blocos de posicionamento compensados) não conseguiu calcular o ponto de intersecção para o número de blocos de posicionamento encontrado. Há a possibilidade de que uma das trajetórias equidistantes tenha violado o contorno da peça de trabalho.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificar o programa de peça e, se possível, modificar a programação de modo que sejam evitados cantos internos com cursos menores que o valor de correção. (Cantos externos não são críticos, visto que as equidistâncias podem ser prolongadas ou que blocos intermediários podem ser inseridos, resultando sempre em uma interseção).

Aumentar o número de blocos de deslocamento de leitura antecipada através do dado de máquina MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (valor padrão: 3), isso aumenta a capacidade de processamento necessária, aumentando consequentemente o tempo de troca do bloco.)

Outra solução possível: programar CDOF2 para 3D-WRK(CUT3DC), programar CDOF para 2D-WRK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10752 [Canal %1:] conjunto %2 excesso do buffer local do conjunto com correção do raio da ferramenta (%3,%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Identificação do erro

%4 = Número de conjuntos faltantes

Explicação: A correção do raio da ferramenta deve amortecer um número variável de conjuntos intermediários, a fim de permitir o cálculo do caminho da ferramenta equidistante para cada conjunto NC. O tamanho do buffer não pode ser determinado por meios simples. Depende do número de conjuntos sem informações de deslocamento no plano de correção, do número de elementos de contorno a serem inseridos e do formato da curvatura nas interpolações spline e polinomial.

O tamanho do buffer não deve exceder o tamanho da memória do sistema.

Informações adicionais sobre o status do erro

Código de erro (3° parâmetro).

0 = Excesso do buffer do conjunto local para correção do raio da ferramenta.

1 = O buffer do conjunto local é presumivelmente parametrizado de forma muito grande pelo número de conjuntos ausentes (4° parâmetro).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Informar o departamento de pessoal/serviço autorizado.

Simplificar o programa NC:

- Evitando:

  Conjuntos sem informações de deslocamento no plano de compensação

  Conjuntos com elementos de contorno que apresentam curvatura variável (por exemplo, elipses) e raios de curvatura menores que o raio de correção. (esses conjuntos são divididos em vários subconjuntos).

- Aumentar o número de conjuntos verificados para monitoramento de colisão (MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS).

- Se (MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS) for aumentado, deve-se garantir que a memória do sistema seja suficiente. Isso significa, se for o caso, aumentar o número de conjuntos no MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP. Como um valor de orientação para o número de locais de conjuntos faltantes há o parâmetro 4. Esse valor depende da situação e deve ser determinado individualmente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10753 [Canal %1:] Bloco %2 correção de raio de corte ativa somente em bloco linear

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: A seleção da compensação do raio da ferramenta com G41/G42 só pode ser feita em blocos nos quais a função G00 (movimento rápido) ou G01 (avanço) esteja ativa.

No bloco com G41/G42 pelo menos um eixo nos planos G17 ao G19 tem que ser escrito. É sempre recomendável que ambos os eixos sejam escritos, pois geralmente, ambos os eixos são movimentados quando a compensação é selecionada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir programa NC, colocar a seleção de compensação em um bloco com uma interpolação linear.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10754 [Canal %1:] Bloco %2 cancelar a correção do raio de corte somente em um bloco linear

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: A remoção da compensação do raio da ferramenta com G40 só pode ser feita em blocos nos quais as funções G00 (movimento rápido) ou G01 (avanço) estejam ativas.

Nos blocos com G40, pelo menos um eixo do plano G17 a G19 tem que ser escrito. É sempre recomendável que ambos os eixos sejam escritos, pois geralmente, ambos os eixos são movimentados quando a compensação é selecionada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir programa NC, colocar a seleção de compensação em um bloco com uma interpolação linear.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10755 [Canal %1:] Bloco %2 não ativar a correção do raio de corte com KONT no ponto de partida atual

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Quando se aciona a correção do raio de corte com KONT, o ponto de partida do bloco de aproximação está dentro do círculo de compensação e violando já o contorno.

Se a correção de raio de corte for selecionada com G41/G42, o tipo de aproximação (NORM ou KONT) determina o movimento da compensação se a posição atual presente estiver atrás do contorno. Com KONT um círculo é desenhado com o raio de corte em torno do ponto inicial programado (= ponto final do bloco de aproximação). A tangente que passa pela posição atual e não viola o contorno, é o movimento de aproximação.

Se o ponto de partida está dentro do círculo de compensação, em torno do ponto final, não passará nenhuma tangente por este ponto.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Coloque a CRC de forma a que o ponto de partida do movimento de aproximação se coloque em torno do ponto final, fora do círculo de compensação (posicionamento programado > raio de compensação). Existem as seguintes possibilidades:

Seleção no bloco anterior

Incluir um bloco intermediário

Selecionar o modo de aproximação NORM

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10756 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte via KONT não é possível no ponto final programado

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ao cancelar a correção do raio de corte, o ponto final programado está dentro do círculo de compensação. Se este ponto era de fato para ser aproximado sem compensação, ocorreria uma violação de contorno.

Se a correção do raio de corte for cancelada com G40, o tipo de aproximação (NORM ou KONT) determinará o movimento de compensação, caso o ponto final programado se situe atrás do contorno. Com KONT um círculo é desenhado com o raio de corte em torno do último ponto no qual a compensação permanece ativa. A tangente que passa pela posição final e não viola o contorno, é o movimento de retração.

Se o ponto inicial estiver dentro do círculo de compensação em torno do ponto desejado, nenhuma tangente passará por esse ponto.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Coloque a CRC de forma a que o ponto final programado se coloque em torno do ponto final, fora do círculo de compensação. Existem as seguintes possibilidades:

Seleção no próximo bloco

Incluir um bloco intermediário

Selecionar o modo de retração NORM

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10757 [Canal %1:] Bloco %2 Mudança não permitida de orientação enquanto a compensação de raio de ferramenta estiver ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma mudança de orientação pode ter sido programada, que não é permitida com o tipo de compensação de raio de ferramenta ativa (código G do grupo 22, por exemplo, CUT2D ou CUT2DF). Como regra, as mudanças na orientação de ferramenta só são permitidas e úteis se a compensação de raio de ferramenta 3D estiver ativada.

Uma mudança de orientação (não permitida) também pode ser causada pela mudança de um plano de fabricação (G17 - G19).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Ative um código G do grupo 22 (p. ex. CUT3DC), na qual a mudança de orientação programada seja permitida.

Execute o programa com uma orientação de ferramenta constante

Se uma mudança de plano for necessária, primeiro desative a compensação de raio de ferramenta e reative-a após a mudança do plano.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10758 [Canal %1:] Bloco %2 raio de curvatura com valor de compensação variável é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: A correção atual do raio de corte (o raio utilizado) é muito grande para o raio da trajetória programada.

Em um bloco com compensação variável do raio de corte, deverá ser possível efetuar a compensação em todos os locais, ou em nenhum local do contorno com o menor e o maior valor da faixa de compensação. No contorno não pode haver nenhum ponto, no qual o raio de curvatura se situe dentro da área de compensação variável.

Se o valor da compensação alterar a sua sinalização dentro de um bloco, serão verificados ambos os lados do contorno, em caso contrário, apenas o lado do contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Utilizar ferramentas menores ou então considerar logo durante a programação do contorno uma parte do raio de corte.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10759 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória paralela à orientação da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em um conjunto com interpolação de spline ou polinomial, o percurso corrigido percorre paralelamente à orientação da ferramenta em pelo menos um ponto, isto é, o percurso tem uma tangente perpendicular ao plano de correção.

A tangente em um ponto do percurso é considerada paralela à orientação da ferramenta se o ângulo entre as duas direções for menor que o valor limite definido por MD21080 $MC_CUTCOM_PARALLEL_ORI_LIMIT.

No entanto, na fresagem circunferencial, são permitidas linhas retas individuais que percorrem paralelamente à orientação da ferramenta, bem como círculos cujo plano de círculo é perpendicular ao plano de correção (aplicação m caso de retração suave para fora da ranhura). Também isoladamente se o círculo contiver um ponto com tangente paralela à orientação da ferramenta.

Se um compressor (COMPCAD, COMPSURF) estiver ativo, as linhas retas programadas (e possivelmente círculos) serão mostradas como polinômios não lineares, e isso significa um conjunto com interpolação polinomial (veja acima).

Linhas retas na direção da orientação da ferramenta não são permitidas no caso de fresagem frontal (CUT3DF, CUT3DFS, CUT3DFF, CUT3DFD).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Não utilize splines ou polinômios quando estiver escrevendo a seção do contorno, mas sim retas e círculos. Fragmentar a geometria da peça a trabalhar e cancelar a correção do raio de corte entre as várias seções.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10760 [Canal %1:] Bloco %2 eixo helicoidal não paralelo à orientação da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em uma compensação do raio de corte em atividade, uma helicoidal só é permitida se o eixo helicoidal se situar paralelamente à ferramenta. Ou seja, o plano do círculo e o plano de compensação têm de ser idênticos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Orientar o eixo helicoidal perpendicular ao plano de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10761 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte não é possível no caso de elipse com mais do que uma rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Durante a usinagem do interior de uma elipse, os raios de curvatura são, em parte, maiores ou menores do que a correção do raio de corte.
Neste caso ocorreria nas elipses uma fragmentação em 4 blocos parciais, com raios de curvatura maiores e menores do que o raio de correção. Para um número maior de rotações aumentaria significativamente o tempo de cálculo devido ao número ilimitado de blocos parciais, que iriam surgir. No entanto, este caso seria recusado com o aviso de erro.
Se for possível fazer a compensação em toda ou em parte nenhuma da elipse, também são permitidas elipses que ultrapassem uma rotação completa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Utilizar fresas com um raio menor ou programar o movimento em blocos com o máximo de uma rotação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10762 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos vazios entre dois blocos de deslocamento com compensação do raio de corte ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número máximo de blocos vazios permitido é limitado por um dado de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: - Alterar programa de peças
- Alterar o dado de máquina
- Verificar se SBL2 está selecionado. Em SBL2 é criado um bloco a partir de cada linha do programa de peças, podendo ultrapassar o número permitido de blocos vazios entre dois blocos de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10763 [Canal %1:] Bloco %2 a componente da trajetória do bloco no plano de compensação é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Através da monitoração de colisão com correção de raio de ferramenta ativa, o componente da trajetória do bloco no plano de correção passa a ser zero. Caso o bloco original não possua nenhuma informação de movimento perpendicular com o plano de correção, isto significa que este bloco será desconsiderado.
O alarme é um aviso por padrão. Ele exibe ou escreve no registro de alarme, a título de informação para o cliente, quais blocos foram desconsiderados. A usinagem não é interrompida.
O alarme pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit1 = 1.
O alarme pode ser configurado com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit16 = 1 para que a máquina seja parada. Essa configuração tem prioridade sobre o comportamento do MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit1 mencionado acima.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - O comportamento está correto em áreas muito estreitas que não podem ser processadas com a ferramenta ativa.
- Alterar o programa de peça se necessário.
- Utilizar ferramenta de raio menor se necessário.
- Programar CDOF/CDOF2 se a detecção de gargalo de garrafa estiver ativa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10764 [Canal %1:] Bloco %2 trajetória não contínua com compensação ativa do raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Este alarme surge, quando com compensação ativa do raio de corte o ponto de partida utilizado no cálculo da compensação não for igual ao ponto final do bloco anterior. Este caso pode ocorrer p.ex. quando um eixo geométrico é deslocado entre dois blocos como eixo de posicionamento, ou quando for alterada a compensação de comprimento da ferramenta em uma transformação cinemática (p.ex. transformação 5 eixos).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10770 [Canal %1:] Bloco %2 mudança do tipo de canto devido a uma alteração de orientação com compensação do raio de corte ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O tipo de um canto (canto interior e exterior) depende da trajetória programada e também da orientação da ferramenta. Para tal, a trajetória programada é projetada no plano perpendicular em relação à orientação atual da ferramenta onde é determinado o tipo de canto. Caso se programe uma alteração da orientação entre dois blocos de posicionamento (em um ou em mais blocos), que faça com que o tipo de canto no final do primeiro bloco de posicionamento seja diferente do que no ponto de partida do segundo bloco, o aviso de alarme é ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10776 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 deve ser eixo geométrico se a compensação do raio de corte estiver ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explicação: O alarme surge quando o eixo necessário para a compensação do raio de corte não for um eixo geométrico. Em CUT2DF o eixo pode ser o eixo de posicionamento perpendicular no plano de usinagem. Em todos os restantes modos de compensação (CUT2DF, CUT3DC, CUT3DF, CUT3DFF), todos os eixos geométricos têm de ser também trabalhados como tal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.
Para garantir que os eixos envolvidos sejam conhecidos como GEOAX no canal durante a seleção do G41/42. programe-os com GEOAX () ou G91 G0 X0 Y0 no bloco antes de G41 / 42.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10777 [Canal %1:] Bloco %2 compensação do raio de corte: demasiados blocos com supressão de correção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número máximo permitido de blocos com supressão ativa de correção para correção de raio de ferramenta é limitado pelo dado de máquina MD20252 $MC_CUTCOM_MAXNUM_SUPPR_BLOCKS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: - Modifique o programa de peças.
- Modifique o dado da máquina.
- Verifique se SBL2 está selecionado. Se SBL2 estiver selecionado, um bloco será gerado a partir de cada linha do programa de peça. Isso pode fazer com que o número máximo admissível de blocos vazios entre dois blocos de deslocamento seja excedido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10778 [Canal %1:] Bloco %2 parada de pré-processamento com compensação ativa do raio de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se com a correção ativa do raio da ferramenta for detectada uma parada de pré-processamento (ou programado pelo usuário ou gerado internamente) e se for definido o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE, então é dada esta advertência, pois nesta situação poderão ocorrer movimentos de máquina não esperadas pelo usuário (finalização da correção do raio e nova aproximação).

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: - Continue a usinagem com CANCEL e Start.
- Modifique o programa de peças.
- Defina SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE para FALSE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10780 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal de ferramenta de retífica ou torneamento com correção do raio de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma troca de ferramenta na qual o offset da aresta de corte (diferença entre o centro da aresta de corte e o ponto de referência da aresta de corte) é alterada somente é permitida em conjuntos retos e polinomiais.
Uma troca de ferramenta não é permitida em conjuntos circulares, conjuntos de evolventes e em conjuntos que incluem polinômios racionais com graus máximos admissíveis de contador e denominador.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: - Continue a usinagem com CANCEL e Start.
- Modifique o programa de peças.
- Defina SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE como FALSE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10781 [Canal %1:] Bloco %2 orientação ilegal da envolvente com compensação de raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A compensação de raio de corte é somente permitida com envolventes se o plano de compensação coincidir com o plano da envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10782 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de curvatura ilegal com compensação de raio de corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Este alarme ocorre se uma tentativa foi feita de aplicar uma compensação de raio de corte a um tipo de curvatura para o qual esta função não está implementada. A única causa até o momento: envolvente com compensação de raio de corte 3D.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10784 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta inválida na correção do raio da ferramenta com superfícies de limite

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na ativação da correção do raio da ferramenta com superfícies de limite está ativa uma ferramenta de tipo inválido.
Somente são permitidas fresas com os tipos de ferramenta 1 até 399 com as exceções a seguir:
- 111 Fresa com arredondamento esférico das pontas
- 155 Fresa cônica
- 156 Fresa cônica
- 157 Fresa cônica

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Utilizar outra ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10785 [Channel %1:] Block %2 ferramenta impermissível para TRC com ferramenta de diferença

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ferramentas de moagem, giro ou quaisquer outras ferramentas com uma posição de corte relevante não são permitidas durante a ativação da compensação de raio com uma ferram. de diferença.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Utilizar outra ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10790 [Canal %1:] Bloco %2 troca de plano durante programação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O plano ativo foi trocado entre o primeiro e o segundo sub-bloco na programação de duas linhas retas com parâmetros de ângulo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10791 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo inválido durante uma programação linear

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi encontrado nenhum ponto intermediário na programação de um contorno consistindo de duas linhas retas e uma especificação de ângulo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10792 [Canal %1:] Bloco %2 tipo ilegal de interpolação durante programação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Somente spline ou interpolação linear são permitidas para programação com 2 linhas retas mais especificação de ângulos. Interpolações circulares ou polinomiais não são permitidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10793 [Canal %1:] Bloco %2 segundo bloco ausente durante interpolação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O segundo bloco está ausente durante a programação de duas linhas retas com especificação de ângulo. Esta situação somente ocorre se o primeiro sub-bloco é também o último bloco de programa, ou se o primeiro sub-bloco for seguido por um outro bloco com uma instrução de parada do processamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10794 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo ausente no segundo bloco na programação de uma interpolação linear com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ângulo está ausente no segundo conjunto ao programar duas linhas retas com especificação de ângulo. Esse erro só pode ocorrer se um ângulo foi programado no conjunto anterior, mas nenhum eixo do plano ativo foi programado nesse conjunto. A causa do erro também pode ter sido a intenção de programar uma única linha reta com um ângulo no conjunto anterior. No entanto, nesse conjunto, exatamente um eixo do plano ativo deve estar programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10795 [Canal %1:] Bloco %2 conflito do parâmetro de ponto final durante a programação com ângulos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Durante a programação de uma linha reta, foram especificadas ambas as posições do plano ativo e um ângulo. A posição do ponto final foi, portanto, super especificada.
O alarme também pode ser emitido se a posição da coordenada programada não puder ser alcançada com o ângulo especificado. Se um contorno que consiste em duas linhas retas for programado com ângulos, é possível especificar as duas posições dos eixos do plano e um ângulo no segundo conjunto. O erro também pode ocorrer se, devido a um erro de programação, o conjunto anterior não puder ter sido interpretado como o primeiro subconjunto desse contorno. Um conjunto será então interpretado como o primeiro conjunto de um contorno de dois conjuntos se um ângulo, mas não um eixo do plano ativo, tiver sido programado e se o próprio conjunto já não for o segundo conjunto de um contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10805 [Canal %1:] Bloco %2 reposicionamento após comutação de eixo geométrico ou de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em ASUP foi alterada a atribuição de eixos geométricos a eixos de canal ou a transformação ativa foi modificada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10810 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programada a função 'avanço por rotação' (com G95 ou G96) ou 'rosca rígida' (com G331/G332), apesar de não se ter sido definido um fuso mestre, do qual a velocidade poderia ser derivada.

Para a definição o MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND está disponível (valor padrão) ou o comando SETMS no programa de peças, com o qual cada fuso do canal pode ser convertido em fuso mestre.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Ajustar previamente o fuso mestre com MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND[n]=m (n ... índice canal, m ... n.º do fuso) ou defini-lo no programa de peças NC com um comando, antes de se programar uma nova função G que exija um fuso mestre.

O eixo da máquina que deve operar como fuso tem de possuir um número de fuso no MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[n]=m (n ... índice do eixo da máquina, m ... n.º do fuso). Além disso, tem de ser atribuído a um canal (índice de eixo do canal 1 ou 2) com o MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[n]=m (n ... índice do eixo do canal, m ... índice do eixo da máquina).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10820 [Canal %1:] Eixo circular/fuso %2 não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Uma taxa de avanço rotacional foi programada para eixos de percurso e sincronização ou para um eixo/fuso. No entanto, o eixo rotativo/fuso do qual a taxa de avanço deverá ser obtida não está disponível.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças ou defina SD43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE corretamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10860 [Canal %1:] Bloco %2 não foi programado avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Causa:

Para o bloco de deslocamento indicado não há nenhuma velocidade de deslocamento programada.

Avanço F ou FZ:

Na definição da velocidade de deslocamento através do avanço F ou FZ, após uma troca de tipo de avanço, p. ex. avanço linear G94 para avanço por rotação G95 F or G95 FZ , o avanço F ou FZ não foi reprogramado.

Avanço modal FRCM:

Na definição da velocidade de deslocamento modal FRCM para arredondamento RND ou chanfro CHF, após uma troca de tipo de avanço, p. ex. avanço linear G94 para avanço por rotação G95, o avanço FRCM não foi reprogramado, ou avanço por rotação G95 F após um avanço G95 FZ.

Nota

O avanço FRCM deve ser reprogramado caso este esteja ativo antes de uma troca de tipo de avanço, isto é, programado diferente de 0. Mesmo se o atual bloco de deslocamento não conter nenhum chanfro CHF ou arredondamento RND.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Programe o avanço de acordo com o tipo de interpolação.
- G93: o avanço é indicado como valor de tempo recíproco sob o endereço F em [rev/min].
- G94 e G97: o avanço é programado sob o endereço F em [mm/min] ou [m/min].
- G95: o avanço é programado como avanço por rotação sob o endereço F em [mm/Rotação].
  ou sob o endereço FZ em [mm/dente].
- G96: o avanço é programado como velocidade de corte sob o endereço S em [m/min]. Esse valor resulta do número de rotações do fuso atual.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10861 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de posicionamento do eixo %3 é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi programada a velocidade do eixo e a velocidade de posicionamento declarada no dado de máquina é zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir outra velocidade no dado de máquina MD32060 $MA_POS_AX_VELO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10862 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre é um eixo de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programada uma trajetória que também inclui o fuso mestre como eixo de trajetória. Mas a velocidade da trajetória é derivada das rotações do fuso mestre (p.ex. G95).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de forma a que deixe de existir relação com o mesmo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10865 [Canal %1:] Bloco %2 FZ ativo, mas sem offset de ferramenta, ferramenta %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Ferrame.

Explicação: Para o bloco de deslocamento indicado um avanço por dentes está ativo, mas sem offset de ferramenta.
O deslocamento pode ser realizado após a confirmação do erro. Para calcular o avanço efetivo será atribuído um dente por rotação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Verificar o programa de NC para a seleção da ferramenta correta e corrigi-la, caso requerido; então continue o programa com NC start.
Ou:
Continue o programa de NC com NC start. Para o cálculo do avanço efetivo, é atribuído um dente por rotação

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10866 [Canal %1:] Bloco %2 FZ está ativo, mas o número de dentes do D ativo %4 da ferramenta %3 é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identific.
%4 = Número D

Explicação: Avanço por dente é ativo para o bloco de deslocamento indicado, mas o número D de 0 é selecionado através de $TC_DPNT (número de dentes).
O deslocamento pode ser realizado após a confirmação do erro. Para calcular o avanço efetivo será atribuído um dente por rotação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verificar o programa de NC para a seleção da ferramenta correta e corrigi-la, caso requerido; então continue o programa com NC start.
Ou:
Continue o programa de NC com NC start. Para o cálculo do avanço efetivo, é atribuído 1 dente por rotação

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10870 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal definido para velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi selecionada velocidade de corte constante, mesmo que nenhum eixo transversal tenha sido aplicado como eixo de referência para velocidade de corte constante ou atribuído como tal através do SCC[AX].
A velocidade de corte constante pode ser ativada através de:
- Posição básica G96, G961 ou G962 do grupo G 29 durante a inicialização
- Programação de G96, G961 ou G962
Um eixo de referência para G96, G961 ou G962 pode ser aplicado como eixo transversal no MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou definido como tal através da instrução SCC[AX].

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificar o dado de máquina MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF. Antes da programação do G96, G961 ou G962 deverá ser definido um eixo transversal como eixo de referência para velocidade de corte constante através do dado de máquina MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF ou SCC[AX].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10880 **[Canal %1:] Bloco %2 demasiados blocos vazios entre 2 blocos de posicionamento com inserção de raios ou chanfros**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Entre 2 blocos que possuem elementos de contorno e que devem ser ligados por um chanfro ou por um raio (CHF, RND), estão programados uma quantidade de blocos sem informação sobre o contorno, maior do que o valor do dado de máquina MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peças, para que o número permitido de blocos em branco não seja ultrapassado ou colocar o dado de máquina específico de canal MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS (blocos vazios com chanfros/raios) com número máximo de blocos vazios.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10881 **[Canal %1:] Bloco %2 estouro do bloco de buffer local na inserção de chanfros ou raios.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Entre 2 blocos que possuem elementos de contorno e que devem ser ligados por um chanfro ou por um raio (CHF, RND), encontram-se programados blocos vazios, sem informação de contorno, em quantidade maior que a capacidade da memória intermediária local.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças de forma a reduzir o número de blocos vazios.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10882 **[Canal %1:] Bloco %2 não ative chanfros ou raios sem movimento de posicionamento no bloco**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi inserido chanfro ou raio entre 2 contornos lineares ou circulares (arredondamento de canto) porque:
Não há qualquer contorno linear ou circular no plano.
Há um movimento fora do plano.
Houve uma mudança no plano.
O número admissível de blocos sem informação de movimento foi excedido(blocos dummy).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças segundo o erro acima mencionado, ou alterar a quantidade permitida de blocos vazios do programa, no dado de máquina específico de canal MD20200 $MC_CHFRND_MAXNUM_DUMMY_BLOCKS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10883 **[Canal %1:] Bloco %2 valor do chanfro ou do filete têm de ser reduzidos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Este alarme é enviado se, na inserção de raios ou chanfros, pelo menos um dos blocos relevantes, for tão pequeno que o elemento de contorno a ser inserido deve ser reduzido do valor original programado. O alarme ocorre somente se o bit 4 estiver ativado no dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK. Caso contrário o chanfro ou o raio é corrigido sem o envio do alarme.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças ou continue com o programa sem modificações após a tecla de cancelamento e partida de ciclo ou partida de ciclo somente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10890 [Canal %1:] Bloco %2 estouro da memória intermediária local durante o cálculo Spline

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número máximo de blocos vazios permitido é limitado por um dado de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Alterar o programa de peças:
- Alterar o dado de máquina
- Verificar se está selecionado SBL2. Em SBL2 é criado um bloco a partir de cada linha do programa de peças, podendo o número admissível de blocos vazios ser ultrapassado entre dois blocos de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10891 [Canal %1:] Bloco %2 a multiplicidade do nó é superior à ordem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na Spline B a distância dos nós PL (nó = ponto na Spline onde 2 polinômios se encontram) foi programada excessivamente com o zero (isto é, a 'multiplicidade' de um ponto de nó é muito grande).
Na Spline B quadrada podem ser programadas no máximo duas vezes consecutivas a distância do nó com valor zero, na Spline B cúbica no máximo três vezes.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A distância do nó PL = 0 deve apenas ser programada consecutivamente em correspondência ao grau da Spline B utilizada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10900 [Canal %1:] Bloco %2 não há valor S programado para a velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Caso G96 esteja ativo, falta a velocidade de corte sob o endereço S.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar uma velocidade de corte constante sob S em [m/min] ou desativar a função G96. Por exemplo, se em G97 o avanço prévio se mantém, mas o fuso continua a rodar com a atual rotação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10910 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade excessiva em um eixo de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Durante a análise das trajetórias dos eixos de percurso no processamento de blocos foi detectado um forte desvio local da velocidade de um ou mais eixos de percurso em relação à velocidade de percurso.

Uma situação deste tipo pode ter uma das seguintes causas:

- A trajetória percorre próxima às posições singulares da cinemática dos eixos da máquina.
- A característica de contorno programada é muito irregular.
- A definição FGROUP relativa ao contorno é desfavorável.
- A configuração MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0 não é suficiente para alterações de curvatura que ocorrem durante um bloco. Este problema ocorre frequentemente no G643, G644 ou COMPCAD.
- Uma transformação cinemática não foi implementada numericamente com a precisão necessária.

Para evitar sobrecargas de eixos com segurança, a velocidade de percurso geralmente é reduzida drasticamente. Eventualmente isto pode parecer como uma parada aparente da máquina. Quando a posição singular é alcançada, ocorrem repentinamente fortes movimentos de eixo.

Reação: Visualização de alarme.

Visualização de advertência.

Resolução: Uma divisão do bloco em vários menores muitas vezes oferece uma melhora.

Se o MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=0, então o alarme pode, eventualmente, ser evitado através de um valor MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS=3 ou 5, pois aqui os blocos são analisados com mais precisão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10911 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não permite passagem pelo pólo.

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: O percurso da curva passa pelo pólo da transformação.

Reação: Parada do interpretador

Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10913 [Canal %1:] Bloco %2 perfil de avanço negativo é ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: O perfil de taxa de avanço especificado é em parte negativo. No entanto, um avanço negativo de percurso não é permitido. O perfil da taxa de avanço é ignorado. O valor final do bloco de taxa de avanço especificado é obtido ao percorrer o bloco inteiro.

Reação: Reação local ao alarme.

Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o perfil de taxa de avanço especificado quanto à programação incorreta e corrija.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10914 **[Canal %1:] Bloco %2: O movimento não foi possível durante a transformação ativa.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado.
As seguintes causas de erro dependentes de transformação podem estar presentes no TRANSMIT:
Há uma área circular ao redor do polo em que o posicionamento não é possível. Essa área existe porque o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado até o polo.
A área é definida pelos seguintes fatores:
- Os dados da máquina (MD24920 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL ..)
- A correção ativa do comprimento da ferramenta (consulte $TC_DP ..). A inclusão da correção do comprimento da ferramenta depende do plano de trabalho selecionado (consulte G17, ..).
As seguintes causas de erro dependentes da transformação podem estar presentes em TRAINT.
- Um bloco com Y<>0 (WCS) foi programado durante uma transformação TRAINT ativa. (O eixo Y precisa estar sempre ajustado em WCS=0 para TRAINT ativo)
A máquina para antes do bloco defeituoso.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças. Altere a correção do comprimento da ferramenta especificada incorretamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10915 **[Canal %1:] Bloco %2 Problema de preparação em LookAhead (Identificador %3, Detalhes %4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro
%4 = Detalhes dos erros

Explicação: O NCK foi parametrizado incorretamente (sob determinadas circunstâncias, a memória parametrizada não é suficiente) que é por que LookAhead não pode ser mais operado no modo de expansão.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Modifique a parametrização (aumente a memória LookAhead e/ou o buffer IPO, modifique as tolerâncias). Utilize o padrão LookAhead.
Se necessário, entre em contato com a Siemens.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10916 **[Canal %1:] Bloco %2 Problema de preparação em LookAhead (Identificador %3, Detalhes %4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro
%4 = Detalhes dos erros

Explicação: O NCK foi parametrizado incorretamente (sob determinadas circunstâncias, a memória parametrizada não é suficiente) esta é a razão pelo qual o perfil gerado não é suave e uniforme como poderia ser.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Resolução: Modifique a parametrização (aumente a memória de LookAhead e/ou buffer IPO, modifique as tolerâncias).
1010: Aumente o buffer IPO para pelo menos 50 blocos ou quantidade máxima de blocos nas duas vezes na rampa de frenagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10917 [Canal %1:] Bloco %2 Aviso da função COMPSURF (código %3, detalhes %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código do erro
%4 = Detalhes dos erros

Explicação: O COMPSURF somente pode trabalhar com restrições.
O aviso é somente exibido se o bit1 do MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver definido.

Reação: Não há reação ao alarme.
Visualização de advertência.

Resolução: 1: Modificar a parametrização (tolerância menor, amortecedor em bloco maior).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

10930 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação não permitido no contorno de remoção de aparas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No programa de contorno para a remoção de aparas são permitidos os seguintes tipos de interpolação: G00, G01, G02, G03, CIP, CT

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Na subrotina de contorno devem ser apenas programados elementos de trajetória, que são compostos por retas e arcos de círculo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10931 [Canal %1:] Bloco %2 erro no contorno de remoção de aparas programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na subrotina para o contorno na remoção de aparas encontram-se os seguintes erros:
- Círculo completo
- Elementos de contorno que se cruzam
- Posição de início incorreta

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Os erros acima mencionados devem ser corrigidos na subrotina para o contorno de remoção de aparas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10932	[Canal %1:] Bloco %2 a preparação do contorno foi novamente iniciada
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	A primeira preparação de contorno/decodificação de contorno deve ser finalizada com EXECUTE.
Reação:	Reação local ao alarme. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Antes de uma nova seleção da preparação de contornos (comando CONTPRON) incluir no programa de peças o comando EXECUTE para conclusão da preparação anterior.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10933	[Canal %1:] Bloco %2 o programa de contornos não contém blocos de contornos suficientes
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	O programa de contorno contém: - Menos que 3 blocos de contorno com CONTPRON - Nenhum bloco de contorno com CONTDCON
Reação:	Reação local ao alarme. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Aumentar o tamanho do programa com o contorno de remoção de aparas para pelo menos 3 blocos NC com movimentos de ambos os eixos no atual plano de trabalho.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10934	[Canal %1:] Bloco %2 o campo para a segmentação de contornos possui uma dimensão demasiado pequena
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	Durante a decomposição de contornos (ativada com a palavra-chave CONTPRON) é identificado que o campo para a tabela de contornos está definido demasiado pequeno. Para cada elemento de contorno admitido (círculo ou reta) tem de haver uma linha na tabela de contornos.
Reação:	Reação local ao alarme. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	A definição das variáveis da array para a tabela de contornos deve ser elaborada tendo em consideração os elementos de contornos previstos. A decomposição divide alguns blocos NC em até 3 passos de usinagem. Exemplo: N100 DEF TABNAME_1 [30, 11] Campo de variáveis para a tabela de contornos orientada para 30 passos de usinagem. O número de colunas é uma quantidade fixa (11).
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10950	[Canal %1:] Função de cálculo do comprimento de arco não é preciso
Parâmetros:	%1 = Número do canal
Explicação:	Com interpolação polinomial ativa, a função de comprimento do arco não pôde ser calculada com a precisão necessária.
Reação:	Visualização de alarme. Visualização de advertência.

Resolução: Aumente MD20262 $MC_SPLINE_FEED_PRECISION.
Reserve mais memória para a representação dos polinômios do comprimento do arco. Use MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS para especificar quantos segmentos polinomiais podem ser usados por conjunto para aproximar a função de comprimento do arco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10959 [Canal %1:] O conjunto %2 SUPD não é permitido com a correção de raio 3DF* ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A supressão da correção da ferramenta não é permitida com a compensação do raio ativo para o fresamento frontal devido à violação do contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10960 [Canal %1:] Block %2 Compensação de raio de tipo CUT3DF* (TRC para esmerilhamento de face) somente pode ser usado com a função COMPSURF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A compensação de esmerilhamento de face deve ser usada com a função COMPSURF. If CUT3DF* compensação de raio de ferramenta está ativo, COMPSURF deve ser ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10961 [Canal %1:] Bloco %2 com a correção de raio ativa, no máximo é permitida polinômios cúbicos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com correção de raio são permitidos, no máximo, polinômios cúbicos para os eixos geométricos. Não é possível, neste caso, programar polinômios do 4.° e do 5.° grau.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

10963 **[Canal %1:] Bloco %2 o COMPSURF não consegue filtrar adequadamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Filtragem pelo COMPSURF não é ideal porque é limitado por tamanho de memória interna.
O alarme somente toca se o bit10 do MD11400 $MN_TRACE_SELECT é configurado; caso contráario, somente o aviso 10917 é gerado.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Parada do interpretador

Resolução: Reduzir tolerância (CTOL, OTOL, ATOL) no programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10964 **[Canal %1:] O conjunto %2 Algumas funções são limitadas para este sistema**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa

Explicação: Algumas funções são limitadas para este sistema. Esse alarme pode ser causado por:
Causa:
1. Quando COMPSURF está ativo, mais eixos são deslocados do que o permitido para esse sistema.
2. CUT3DFD não é permitido para este sistema.

Reação: Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Parada do interpretador

Resolução: 1. Programar menos eixos por conjunto.
2. Desativar CUT3DFD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

10990 **[Canal%1:] Bloco %2 CPRECON não é possível para o eixo %3 com filtro FIR**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explicação: O CPRECON está ativo, mas para um eixo com filtro FIR (MD32402 $MA_AX_JERK_MODE = 5) não foi fornecido espaço de memória com o MD38020 $MA_MM_CPREC_FIR_POINTS.
Esse é um erro de configuração.

Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.
Parada do interpretador

Resolução: Fornecer espaço de memória para a função com MD38020 $MA_MM_CPREC_FIR_POINTS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12000 **[Canal %1:] Bloco %2 endereço %3 programado várias vezes**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do endereço

Explicação: A maioria dos endereços (códigos de programação) podem apenas ser utilizados uma única vez no mesmo bloco NC, para que a informação do bloco permaneça clara (p.ex. X... T... F... etc.. - Exceção: Funções G, M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAMM CORRECT. Selecionar a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
- Remover no programa NC os códigos que aparecem várias vezes (exceto aqueles nos quais são permitidas várias atribuições de valores).
- Verificar se o endereço (p. ex. o nome do eixo) é indicado através de uma variável definida pelo operador (eventualmente não é fácil de identificar, se a atribuição do nome do eixo à variável só for efetuada no programa através de operações aritméticas).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12010 [Canal %1:] Bloco %2 endereço %3 tipo de endereço programado muitas vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do endereço

Explicação: Para cada tipo de endereço é definido internamente, quantas vezes ele pode aparecer em um bloco NC (p. ex. dessa forma todos os eixos estão juntos em um tipo de endereço que está em função de um limite de bloco).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAM CORRECT selecionar a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
A informação do programa deve ser dividida em vários blocos. No entanto, certifique-se de que as funções são do tipo bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12020 [Canal %1:] Bloco %2 combinação de alteração de endereços não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Tipos de endereços válidos são 'IC', 'AC', 'DC', 'CIC', 'CAC', 'ACN', 'ACP', 'CACN', 'CACP'. Nem todas estas alterações de endereços são aplicáveis a todos os tipos de endereço. O manual de programação especifica quais destes podem ser utilizadas para os diversos tipos de endereços. Caso a modificação de endereço seja aplicada em tipos de endereços não autorizados, é ativado o alarme, p.ex.
N10 G02 X50 Y60 I=DC(20) J30 F100
Parâmetros de interpolação com DC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Aplicar as modificações de endereço por blocos, de acordo com o manual de programação, apenas em endereços permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12030 [Canal %1:] Bloco %2 argumentos ou tipo de dados inválidos em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Na interpolação por polinômios, são possíveis no máximo polinômios do 3º grau. (Vide manual de programação)
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
Os coeficientes a0 (pontos iniciais) são os pontos finais do bloco anterior e não precisam ser programados. Em um bloco de polinômios são permitidos no máximo 3 coeficientes por eixo (a1, a2, a3).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12040 [Canal %1:] Bloco %2 expressão %3 não é do tipo de dados 'AXIS'

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte no grupo

Explicação: Algumas palavras-chave pedem que os dados em seus Parâmetros sejam escritos em variável do tipo 'AXIS'. Por exemplo, na palavra-chave PO o identificador de eixo deve ser especificado entre parêntesis, e deve ser definido como variável do tipo 'AXIS'. Nas seguintes palavras-chave são apenas admissíveis Parâmetros do tipo AXIS:
AX[..], FA[..], FD[..], FL[..], IP[..], OVRA[..], PO[..], POS[..], POSA[..]
Exemplo:
N5 DEF INT INFEED=Z1 ; incorreto, isto não especifica nenhum; identificador de eixo, mas sim o número '26 161'
N5 DEF AXIS INFEED=Z1; correto
:
N10 POLY PO[X]=(0.1,0.2,0.3) PO[Y]=(22,33,44) &PO[INFEED]=(1,2,3)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir o programa de peças de acordo com as instruções dos manuais de programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12050 [Canal %1:] Bloco %2 endereço DIN %3 não configurado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Endereço DIN no grupo

Explicação: O nome do endereço DIN (p.ex. X, U, X1) não está definido no comando. Além dos endereços DIN fixos, o comando dispõe também de endereços variáveis. Vide 'Endereços variáveis' no manual de programação. Os nomes destes endereços podem ser alterados através dos dados de máquina.
P.ex..: Identificador DIN ->Identificador configurado
G01 -> LINE, G04 ->WAIT

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Estudar o manual de programação e os dados de máquina sobre os endereços atualmente configurados e o seu significado, e corrigir o bloco DIN de acordo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12060 [Canal %1:] Bloco %2 o mesmo grupo G programado repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: As funções G utilizáveis no programa de peça estão divididas em grupos que são ou não determinantes de sintaxe. De cada grupo G somente pode ser programada uma função G por vez. As funções de um mesmo grupo cancelam uma às outras.

O alarme somente refere-se às funções G não determinantes de sintaxe. Se forem chamadas várias funções G destes grupos em um bloco NC, então sempre terá efeito a última de um grupo (as anteriores serão ignoradas).

Funções G determinantes de sintaxe: 1° ao 4° grupo G

Funções G não determinantes de sintaxe: 5° ao enésimo grupo G

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Não é necessária uma correção, contudo, dever-se verificar se a última função G programada é realmente a pretendida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12070 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções G de sintaxe definida

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Funções G de sintaxes definidas determinam a composição do bloco do programa de peças e dos endereços aí contidos. Somente uma função G de sintaxe definida pode ser programada no mesmo bloco. As funções G dos grupos 1 - 4 são de sintaxes definidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Analisar o bloco NC e distribuir as funções G por vários outros blocos NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12080 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe no texto %3

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = área do texto de origem

Explicação: A gramática neste bloco está incorreta na posição de texto indicada. A razão precisa para este erro não pode ser especificada com mais detalhes por haver muitas possibiliades para erro.

Exemplo 1:

N10 IF GOTOF ... ; está faltando a condição para o salto!

Exemplo 2:

N10 DEF INT VARI=5

N11 X VARI ; a operação está faltando para as variáveis X e VARI

Exemplo 3:

13 R1=5

N15 R1=10 M=R1 ; a atribuição de valores deve estar sozinha no bloco e não deve conter nenhum outro comando, como a emissão da função auxiliar ou transversal.

A causa também pode ser o uso de caracteres Unicode. Isso é indicado pela representação de caracteres não incluídos no caractere ASCII definido no texto de alarme.

Se um caractere não incluído no caractere ASCII definido for transformado em um espaço ou o alarme 12080 for gerado, ele pode ser definido usando bit 3 do MD 10280 $MN_PROG_FUNCTION_MASK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função 'Bloco de correção' com o Softkey CORREÇÃO DO PROGRAMA. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
Analisar o bloco e corrigi-lo com base nas regras de sintaxe indicadas no Guia de Programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12090 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 não esperado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro inválido no texto

Explicação: A função programada está pré-definida e não permite nenhum Parâmetro quando chamada. Será indicado o primeiro Parâmetro não esperado.
Exemplo: Na chamada da subrotina pré-definida TRAFOOF (desativar uma transformação) ainda foram encontrados Parâmetros (um ou mais).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função 'Bloco de correção' com o Softkey CORREÇÃO DO PROGRAMA. O indicador de correção posiciona-se no bloco com erro.
Programa a função sem transferência de ParâmetrosCont. programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12100 [Canal %1:] Bloco %2 número de passes %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de passos

Explicação: As subrotinas chamadas com MCALL são modais, isto é, após cada bloco com instruções de avanço, a subrotina é executada uma única vez. Por esta razão não é permitida a programação do número de passes sob o endereço P.
A chamada modal tem efeito até que seja programado um novo MCALL, com um novo nome de subrotina ou sem (função de cancelar).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar a chamada da subrotina MCALL sem número de passes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12110 [Canal %1:] Bloco %2 sintaxe do bloco não pode ser interpretada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os endereços programados no bloco não são permitidos com a função G determinada pela sintaxe válida. P.ex. G1 I10 X20 Y30 F1000.
No bloco linear não pode ser programado nenhum Parâmetro de interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar a composição do bloco e corrigir de acordo com os requisitos do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12120 [Canal %1:] Bloco %2 insira função G especial em blocos separados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A função G programada neste bloco tem de ser a única. Nenhum endereço genérico ou ação síncrona podem ser programados no mesmo bloco. As funções G são:
G25, G26 Limitação da área de trabalho, e do número de rotações do fuso
G110, G111, G112 Programação dos pólos com coordenadas polares
G92 Limitação de rotação do fuso com velocidade de corte constante
STARTFIFO, STOPFIFO Controle da memória de pré-processamento.
P.ex. G4 F1000 M100: No bloco G4 não é permitido nenhuma função M.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar a função G individualmente no bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12140 [Canal %1:] Bloco %2 expressão %3 não contida nesta versão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Estrutura do software no texto fonte

Explicação: A expressão indicada no alarme não faz parte do conjunto de funções desta versão de software.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
A função exibida deve ser removida do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12150 [Canal %1:] Bloco %2 operação %3 não compatível com tipo de dado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (operando incorreto)

Explicação: O tipo de dado não é compatível com a operação pretendida (em uma expressão aritmética ou em uma atribuição de valores).

Exemplo 1:

Operação aritmética

N10 DEF INT OTTO

N11 DEF STRING[17] ANNA

N12 DEF INT MAX

:

N50 MAX = OTTO + ANNA

Exemplo 2:

Atribuição de valores

N10 DEF AXIS DRILL N11 DEF INT OTTO : N50 OTTO = DRILL

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Alterar a definição da variável utilizada de forma a que as operações pretendidas possam ser efetuadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12160 [Canal %1:] Bloco %2 Valor %3 além da faixa determinada

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Valor não permitido

Explicação: A constante programada ou a variável excedem a faixa de valores previamente determinada pela definição do tipo de dado.

Um valor inicial nas instruções DEF ou REDEF está além dos limites superior (ULI) ou inferior (LLI) que foram programados ou já existente na instrução DEF.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Corrigir o valor das constantes ou corrigir o tipo de dado. Caso o valor para uma constante integral seja demasiado grande, este pode ser indicado como uma constante real por inserção de um ponto decimal.

Exemplo:

R1 = 9 876 543 210 corrigir para: R1 = 9 876 543 210.

Faixa de valores INTEGER: +/-(2**31 - 1)

Faixa de valores REAL: +/-(10**-300 .. 10**+300)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12161 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na definição de limite %3

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Valor limite não permitido

Explicação: Segue as possíveis causas do alarme.

- Durante a definição (DEF) ou redefinição (REDEF) de limites de variáveis,foi inserido um valor para o limite superior que é menor que o limite inferior.
- Um limite para um tipo de variável, que não é CHAR, INT ou REAL, foi programado.
- Um valor para uma variável CHAR foi programado com dados INT ou REAL.
- Uma string (maior que um caracter) foi programada por um dos limites.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Caso o alarme ocorra no programa de peça (instrução DEF), pressionar a tecla NC stop e selecionar a função "Bloco de compensação" utilizando a softkey de Correção de Programa. O cursor está em um bloco incorreto.
Posteriormente ajustar os valores limites ou remova completamente o limite de programação no caso de um tipo de dado incorreto.
Caso o alarme ocorra na compilação de um arquivo ACCESS ou GUD,corrigir a denifição de arquivo ACCESS ou GUD (arquivo DEF).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12162 [Canal %1:] Bloco %2 Unidade física não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em uma instrução DEF ou REDEF uma unidade física apenas será definida para variáveis do tipo INT ou REAL. Além disso, apenas os valores seguintes podem ser programados para a unidade física:

0 Nenhuma unidade física
1 Posição linear ou angular, dependendo do tipo do eixo
2 Posição linear [mm ; pol]
3 Posição angular [graus]
4 Velocidade linear ou angular, dependendo do tipo de eixo
5 Velocidade linear [mm/min]
6 Velocidade angular [rev/min]
7 Aceleração angular ou linear, dependendo do tipo do eixo
8 Aceleração linear [m/s^2 ; pol/s^2]
9 Aceleração angular [rev/s^2]
10 Jerk angular ou linear
11 Jerk linear [m/s^3 ; pol/s^3]
12 Jerk angular [rev/s^3]
13 Tempo [s]
14 Ganho de controle de posição [16.667/s]
15 Avanço rotativo [mm/rev ; pol/rev]
16 Unidade para o valor de compensação de temperatura, dependendo do tipo do eixo
18 Força [N]
19 Peso [kg]
20 Momento de inércia [kgm^2]
21 Por cento
22 Freqüência [Hz]
23 Tensão [V]
24 Corrente [A]
25 Temperatura [graus Celsius]
26 Ângulo [graus]
27 KV [1000/min]
28 Posição angular ou linear [mm|deg or pol|deg]
29 Velocidade de corte [m/min; pés/min]
30 Velocidade periférica [m/s; pés/s]
31 Resistência [ohms]
32 Indutância [mH]
33 Torque [Nm]
34 Torque constante [Nm/A]
35 Ganho de controle de corrente [V/A]
36 Ganho de controle de velocidade [Nm/rad s 1]
37 Velocidade [rev/min]
42 Potência [kW]
43 Baixa potência [µA]
46 Baixo torque [µNm]
48 Por mil HZ_PER_SEC = 49, [Hz/s]
65 Fluxo [l/min]
66 Pressão [bar]
67 Volume [cm^3]
68 Ganho de sistema controlado [mm/Vmin]
69 Controlador de torque de ganho do sistema controlado [N/V]
155 Passo da rosca [mm/rev; pol/rev]
156 Alteração do passo da rosca [mm/rev^2 ; pol/rev^2]

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Caso o alarme ocorra no programa de peça (instrução DEF), pressione a tecla de NC stop e selecione a função "Bloco de compensação" utilizando a softkey Correção de Programa. O cursor é alocado no bloco incorreto.
No bloco de compensação o tipo de dados agora pode ser ajustado nas instruções DEF, ou a unidade física (PHU xy) deve ser removida.
Caso o alarme ocorra na compilação de um arquivo ACCESS ou GUD,corrigir a denifição de arquivo ACCESS ou GUD (arquivo DEF).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12163 [Canal %1:] Bloco %2 Alteração de acesso não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Alterar direito de acesso para variáveis de sistema (com REDEF) não é permitido em arquivos GUD. Estes apenas podem ser modificados nos arquivos ACCESS (_N_SYSACCESS_DEF, _N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF e _N_UACCESS_DEF).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Retirar a instrução REDEF da GUD e cole dentro do arquivo ACCESS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12164 [Canal %1:] Bloco %2 proteção de acesso programada mais de uma vez %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Programação de nível de proteção duplicado

Explicação: Os seguintes comandos APW e APR são utilizados como proteção de acesso tanto para o programa de peça como para OPI. APWP e APRP definem proteção de acesso do programa de peça; APWB e APRB definem proteção de acesso através do OPI. A programação de APW no mesmo bloco com o APWP ou APWB, ou a programação de APR no mesmo bloco em conjunto com APRP ou APRB irá conflitar, pois o nível de proteção não será mais unificado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Caso a proteção de acesso no programa de peça e para o OPI precisarem ser de níveis diferentes, apenas os comandos APWP, APWB, APRP e APRB devem ser utilizados. Caso a proteção de acesso for a mesma no programa de peça e no OPI, também pode ser programado com APW ou APR, apesar de neste caso os comandos APWP e APWB ou APRP e APRB não devem ser programados no mesmo bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12170 [Canal %1:] Bloco %2 operando %3 definido repetidamente.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo no bloco

Explicação: O símbolo indicado na mensagem de erro já foi definido no presente programa de peças. Note que os operandos definidos pelo usuário podem aparecer repetidamente, se a definição múltipla for efetuada em outros (sub) programas, isto é, variáveis locais podem ser definidas novamente com o mesmo nome, caso se tenha saído do programa (subrotinas) ou se já tenha terminado. Isto se aplica aos símbolos definidos pelo operador (labels, variáveis) e também aos dados de máquina (eixos, endereços DIN e funções G).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O símbolo que já é conhecido pelo gerenciamento dos dados é mostrado (repetido). Este símbolo deve ser procurado na área de definição do programa atual, com o auxílio do editor de programas. O primeiro ou o segundo símbolo deve receber um nome diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12180 [Canal %1:] Bloco %2 encadeamento ilegal de operadores %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Operadores encadeados

Explicação: Encadeamento de operadores significa escrever consecutivamente operadores binários e não binários, sem que tenham sido utilizados parêntesis.
Exemplo:
N10 ERG = VARA - (- VARB); Forma correta de escrever
N10 ERG = VARA - - VARB ; Erro!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Formular o elemento correta e claramente com a ajuda de parêntesis contribui para uma melhor clareza e a legibilidade de um programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12185 [Canal %1:] Bloco %2 Uma combinação de Bits com %3 não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome de endereço

Explicação: Uma combinação de Bits na atribuição neste endereço não é possível. As combinações de Bits somente são permitidas para endereços de acoplamentos (CPMBRAKE, CPMVDI e CPMAL).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Caso o tipo de dado do endereço permita a combinação de Bits, escrever o valor do endereço em uma variável, executar uma combinação de Bits com as variáveis e atribuir a variável ao endereço.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12190 [Canal %1:] Bloco %2 variáveis do tipo ARRAY com excesso de dimensões

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Arrays com variáveis do tipo STRING podem ser dimensionadas no máximo uma vez, todas as outras variáveis no máximo duas vezes.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Corrigir a definição da Array, e no caso de Array com várias dimensões definir, se necessário, a segunda dimensão e operar com o mesmo índice da array.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12200 [Canal %1:] Bloco %2 símbolo %3 não pode ser criado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo no bloco

Explicação: Não é possível criar o símbolo com a instrução DEF, porque:
- já foi definido (p.ex. como variável ou função)
- o espaço na memória interna já não é suficiente (p.ex. no caso de Arrays grandes)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique:
- Com o editor de texto se o nome a atribuir já foi utilizado no presente ciclo do programa (programa principal e subrotinas selecionadas).
- Calcular a memória necessária aos símbolos já definidos e reduzir se necessário, de forma que sejam utilizadas menos variáveis globais e mais variáveis locais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12205 [Canal %1:] Bloco %2 Falta indicação de área para área GUD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na instrução de definição de uma variável GUD não foi programada a indicação de área (NCK ou CHAN).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Completar a indicação de área para a definição de variáveis GUD no arquivo de definição GUD.
Na definição de uma variável GUD deve ser mantida a seguinte sintaxe:
DEF <área> <tipo de dado> <nome de variável> p. ex.
DEF NCK INT intVar1
DEF CHAN REAL realVar1

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12210 [Canal %1:] Bloco %2 string %3 muito longa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String no grupo

Explicação:
- Na definição de uma variável do tipo STRING tentou-se inicializar mais de 200 caracteres.
- Ao se alocar, foi verificado que a String não cabia na variável indicada.
- Em ações síncronas, uma string com mais de 31 caracteres foi programada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O cursor posiciona-se no bloco incorreto.
- Selecionar uma String mais curta ou distribuir a cadeia de símbolos por duas Strings.
- Definir uma variável de String maior
- Restringir uma string de 31 caracteres.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12220 [Canal %1:] Bloco %2 constante binária %3 muito longa na String

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Constante binária

Explicação: Na inicialização ou para a atribuição de valores a uma variável do tipo STRING foram determinados mais de 8 bits como constante binária.
DEF STRING[8] OTTO = 'ABC'H55"B000011111'DEF'

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Na janela para a mensagem de alarme são sempre mostrados os primeiros caracteres da constante binária, embora os bits restantes continuem eventualmente mais à frente. Deste modo, deve-se sempre checar a constante binária completa na verificação de um valor incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12230 [Canal %1:] Bloco %2 constante hexadecimal %3 muito grande na String

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Constante hexadecimal

Explicação: Uma String pode conter também Bytes, que não correspondam a nenhum caractere que possa ser introduzido ou que não estejam disponíveis em um teclado com teclas reduzidas. Estes caracteres podem ser introduzidos como constantes binárias ou constantes hexa. Podem ocupar apenas 1 byte cada, entretanto têm de ser <256, p.ex.:
N10 DEF STRING[2] OTTO=' `HCA` `HFE` '

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Na janela para a mensagem de alarme são sempre mostrados os primeiros caracteres da constante hexadecimal, embora os bits restantes continuem eventualmente mais à frente. Deste modo, deve-se sempre checar a constante hexadecimal completa na verificação de um valor incorreto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12240 [Canal %1:] Bloco %2 orientação da ferramenta %3 definida repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Texto

Explicação: Em um bloco DIN pode ser programada apenas 1 orientação de ferramenta. Esta pode ser definida através dos 3 ângulos de euler, através dos pontos finais dos eixos, ou através dos vetores de direção.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Visto que a orientação da ferramenta pode ser programada de 3 formas distintas, deve-se selecionar a mais vantajosa. Para este tipo de especificação devem ser programados os endereços e os valores e todos os outros Parâmetros de orientação devem ser removidos.
Pontos finais dos eixos (Eixos suplementares): A, B, C denominadores de eixos, Ângulos de euler: A2, B2, C2 Vetores de direção: A3, B3, C3

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12250 [Canal %1:] Bloco %2 falha de encadeamento na macro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: A técnica macro fornece uma instrução de 1 linha ou uma sequência de instruções com um novo identificador através da palavra-chave DEFINE. A sequência de instruções pode conter macros adicionais até uma profundidade de encadeamento de 3.
Exemplo:
N10 DEFINE MACRO3 COMO F100
N20 DEFINE MACRO2 COMO MACRO3
N10 DEFINE MACRO1 COMO G01 G91 X123 MACRO2

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Substituir as macros encadeadas pelas instruções de programa que as compoem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12260 [Canal %1:] Bloco %2 foram indicados demasiados valores de inicialização %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Na inicialização de uma array (definição da array e atribuição de valores aos seus vários elementos) existem mais valores de inicialização que elementos da array. Exemplo: N10 DEF INT OTTO[2,3]=(..., ..., mais de 6 valores)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Verificar o programa NC se:
1. na definição da array o número de elementos da array (n,m) foram corretamente indicado (DEF INT FELDNAME[n,m] p.ex. um campo com 2 linhas e 3 colunas: n=2, m=3). 2. na inicialização a atribuição de valores foi corretamente efetuada (valores dos diversos elementos da array separados por vírgula, ponto decimal nas variáveis do tipo REAL)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12261 [Canal %1:] Bloco %2 inicialização do %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Variáveis de tipo de Frame não podem ser inicializadas durante a definição. Exemplo: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS (X, 200)
Da mesma forma, nenhum valor padrão pode ser programado para eixos no programa executado durante a inicialização do campo via SET.
Uma instrução REDEF com PRLOC é permitida apenas para dados de ajuste, mas não para dados da máquina ou variáveis.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Execute a seguinte inicialização no conjunto separado na parte de execução do programa: DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS (X, 200)
Na aplicação para variáveis de eixo, substitua a expressão SET
Substitua DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = SET (X, Y) por: DEF AXIS AXIS_VAR [10] AXIS_VAR [5] = X AXIS_VAR [7] = Y

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12270 [Canal %1:] Bloco %2 nome da macro %3 já definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte do nome da Macro

Explicação: O nome da macro que deveria ser selecionado com a instrução DEFINE, já foi definida no comando como:
Nome da Macro
Palavra chave
Variável
Identificador configurado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Selecionar a instrução DEFINE com outro nome de Macro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12280 [Canal %1:] Bloco %2 comprimento máximo da Macro %3 excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: A sequência de instruções no lado direito da macro deve ser limitada em 256 caracteres. Caso se tente definir uma sequência de caracteres maior (apenas possível através da entrada de dados V.24, visto que a comunicação entre o painel de operação e a NCK é limitada em 242 caracteres) o alarme é acionado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
As funções definidas na macro devem ser distribuídas por 2 Macros.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12290 [Canal %1:] Bloco %2 variável aritmética %3 não definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte da variável aritmética

Explicação: Só os Parâmetros R como variáveis aritméticas é que estão predefinidos. Todas as outras variáveis aritméticas têm de ser definidas antes da sua utilização com a instrução DEF. O número dos Parâmetros aritméticos é definido através dos dados de máquina. Os nomes têm de ser claros e não podem surgir mais nenhuma vez no comando (exceção: variável local).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Determinar na parte de definição do programa a variável pretendida (ou na chamada do programa, no caso de uma variável global).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12300 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro Call-by-Reference ausente na chamada da subrotina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Na definição da subrotina foi indicado um parâmetro REF formal (parâmetro call-by-reference) ao qual não foi atribuído nenhum parâmetro atual para a chamada.
A atribuição é realizada na chamada da subrotina com base na posição do nome da variável e não com base no nome!
Exemplo:

```
Subrotina:     (2 parâmetros call-by-value X e Y,
          1 parâmetro call-by-reference Z)
PROC XYZ (INT X, INT Y, VAR INT Z)
 :
M17
ENDPROC
Programa principal:
N10 DEF INT X
N11 DEF INT Y
N11 DEF INT Z
 :
N50 XYZ (X, Y)    ; falta parâmetro REF Z
ou
N50 XYZ (X, Z)     ; falta parâmetro REF Z!
```

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Atribuir uma variável a todos os Parâmetros REF (Parâmetros call-by-reference) da subrotina na chamada. Aos Parâmetros formais 'normais' (Parâmetros call-by-value) não tem de ser atribuída nenhuma variável; padrão é '0'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12310 **[Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro do eixo ausente no processo de chamada %3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Na chamada da subrotina falta um Parâmetro AXIS que segundo a declaração EXTERN deveria existir.
Com a instrução EXTERN, subrotinas definidas pelo usuário, é dado a 'conhecer' que elas possuem transferência de Parâmetros.
Processos sem transferência de Parâmetros não precisam de uma declaração EXTERN.
Exemplo:
Subrotina XYZ (com os Parâmetros formais):
PROC XYZ (INT X, VAR INT Y, AXIS A, AXIS B)
Instrução EXTERN (com os tipos de variáveis):
EXTERN XYZ (INT, VAR INT, AXIS, AXIS) Seleção da subrotina (com os Parâmetros atuais):
N10 XYZ (, Y1, R_TISCH)
Variável X ocupada com o valor 0
Variável Y é alimentada com o valor da variável Y1 e retorna o resultado ao programa que está chamando após a execução da subrotina
Variável A é alimentada com o eixo em R_TISCH
Variável B ausente!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Programar o Parâmetro AXIS ausente Na chamada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12320 **[Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 não é uma variável**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Uma constante ou o resultado de uma expressão matemática foi atribuído ao Parâmetro REF, em vez de uma variável na chamada da subrotina, muito embora somente identificadores de variáveis sejam permitidos.
Exemplos:
N10 XYZ (NAME_1, 10, OTTO) ou
N10 XYZ (NAME_1, 5 + ANNA, OTTO)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover a constante ou o elemento matemático do bloco NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12330 **[Canal %1:] Bloco %2 tipo do Parâmetro %3 incorreto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Na chamada de um processo (de uma subrotina) foi verificado que o tipo de parâmetro atual não é possível converter para o tipo de parâmetro formal. Existem 2 casos possíveis:

- Parâmetro call-by-reference: Os Parâmetros atuais e os Parâmetros formais têm de ser exatamente do mesmo tipo, p.ex.: STRING, STRING.
- Parâmetro call-by-value: Em princípio, os parâmetros atuais e os parâmetros formais podem ser diferentes, caso seja possível uma conversão. No caso presente, entretanto, os tipos não são compatíveis, p. ex.: STRING -> REAL.

Tipos de conversão:

- de REAL para: REAL:sim,INT:sim*,BOOL:sim1),CHAR:sim*,STRING:-,AXIS:-,FRAME: -
- de INT para: REAL:sim,INT: sim, BOOL:sim1), CHAR: se valor 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de BOOL para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: sim, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de CHAR para: REAL: sim, INT:sim, BOOL: sim1), CHAR: sim, STRING:sim, AXIS: -,FRAME: -
- de STRING para: REAL: -,INT: -,BOOL:sim2), CHAR: somente se 1 caracter, STRING:sim, AXIS: -, FRAME: -
- de AXIS para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS:sim, FRAME: -
- de FRAME para: REAL:-, INT: -,BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -,FRAME: sim

1) O valor <> 0 corresponde a TRUE, o valor == 0 corresponde a FALSE.

2) Comprimento de String 0 => FALSE, nos outros casos TRUE.

*) No caso da conversão de tipo de REAL para INT, valor fracionário >=0.5, são arredondados para cima, nos outros casos se arredonda para baixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Verificar os Parâmetros de transferência da chamada da subrotina e definir de acordo com a aplicação como Parâmetro call-by-value ou Parâmetro call-by-reference.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12340 [Canal %1:] Bloco %2 número de Parâmetros excessivo em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explicação: Na chamada de uma função ou de um processo (predefinidos ou definidos por operador) foram transferidos mais Parâmetros que os estabelecidos.

Funções e processos predefinidos: O número dos Parâmetros está memorizado na NCK.

Funções e processos definidos por operadores: A determinação do número de Parâmetros (através do tipo e nome) é feita na definição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Verificar se foi selecionado o processo/função correta. Programar o número de Parâmetros de acordo com o processo/função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12350 [Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro %3 já não é mais possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explicação: Ocorreu uma tentativa de transferir parâmetros atuais, embora os parâmetros de eixos anteriormente existentes não tivessem sido parametrizados. Na chamada de um processo ou de uma função pode ser suprimida a atribuição de parâmetros de eixos não mais necessários, desde que em seguida não sejam transferidos mais parâmetros. Exemplo: N10 FGROUP(X, Y, Z, A, B) ; no máx. possível 8 eixos. Parâmetros call-by-value posteriores seriam ocupados previamente com zero, visto que a atribuição dependente do espaço se perderia em virtude da falta dos parâmetros de eixos. Os eixos que possam ser suprimidos e os parâmetros subsequentes não aparecem nos processos e nas funções pré-definidas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Nos processos e nas funções predefinidas devem ser removidos os Parâmetros que se seguem ou transferidos os Parâmetros de eixos anteriormente existentes. Nos processos e nas funções definidos por operadores, a transferência de Parâmetros deve ser programada segundo as instruções indicadas no manual de programação do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12360 [Canal %1:] Bloco %2 dimensão do Parâmetro %3 incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Deve-se verificar as seguintes possibilidades de erro:
- Parâmetro atual é uma array, mas o Parâmetro formal é uma variável
- Parâmetro atual é uma variável, mas o Parâmetro formal é uma array
- Parâmetros formais e atuais são arrays, contudo não com as dimensões acordadas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Corrigir o programa de peças da NC de acordo com a causa de erro a indicada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12370 [Canal %1:] Bloco %2 faixa de valores excedida em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Uma variável foi inicializada com valores fora da faixa permitida, na inicialização do bloco. A definição de variáveis globais de programa só é permitida em blocos especiais de inicialização, podendo ser-lhes atribuída uma gama de valores.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Remover a indicação da faixa de valores (começa com a palavra-chave OF) ou definir no bloco de inicialização a variável como variável global e atribuir-lhe uma gama de valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12380 [Canal %1:] Bloco %2 capacidade máxima de memória excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: As definições de dados deste bloco não podem ser realizadas, pois a memória máxima disponível para a disponibilização dos dados está esgotada, ou porque o módulo de dados não pode suportar mais nenhum dado.

O alarme também pode aparecer quando várias chamadas de subrotinas são executadas consecutivamente, sem que seja gerado um bloco com efeito sobre a máquina (movimento, tempo de espera, função M).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor entre em contato com a área de manutenção. Reduzir o número de variáveis, diminuir os campos ou aumentar a capacidade de memória dos dados.

- Caso sejam introduzidas novas definições de Macros -> Aumentar o dado de máquina MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS

- Caso sejam introduzidas novas definições GUD -> Verificar o dado de máquina MD18150 $MN_MM_GUD_VALUES_MEM, MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN, MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK

- Caso o erro seja verificado durante a execução de um programa NC com definições LUD, ou na utilização de ciclos (contar os Parâmetros como variável LUD dos ciclos), deve-se verificar os seguintes dados de máquina:

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

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12390 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de valor inicial para %3 não pode ser convertido

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explicação: Na inicialização foi atribuído um valor a uma variável, que não corresponde ao tipo da variável e também não pode ser convertido para o tipo de dados da variável.

Tipos de conversões:

- de REAL para REAL: não, INT: sim1), BOOL: sim, CHAR: sim2), STRING: -
- de INT para REAL: sim, INT: não, BOOL: sim, CHAR: sim2), STRING: -
- de BOOL para REAL: sim, INT: sim, BOOL: não, CHAR: sim, STRING: -
- de CHAR para REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: não, STRING: sim
- de STRING para REAL: -, INT: -, BOOL: sim, CHAR: sim3), STRING: não

1) O valor <>0 corresponde a TRUE, o valor ==0 corresponde a FALSE.

2) Comprimento da String 0 => FALSE, nos outros casos TRUE

3) Quando há somente 1 caractere

Não é possível efetuar conversões do tipo AXIS e FRAME para os tipos AXIS e FRAME.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

- Definir o tipo de variável de forma a que possa ser atribuído o valor de inicialização, ou
- Selecionar o valor de inicialização segundo a definição da variável.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12400 [Canal %1:] Bloco %2 elemento da array %3 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explicação: As seguintes causas são possíveis:
- Lista de índices não permitida; falta um índice de eixo
- O índice da array não condiz com a definição da variável
- Tentou-se o acesso a uma variável na inicialização da array mediante SET ou REP (não é acesso padrão). Acesso único a caracteres, acesso parcial a frames, índices suprimidos não são possíveis.

Na inicialização desta array foi endereçado um elemento não existente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Inicialização da array: Verificar o índice da array do elemento endereçado. O primeiro elemento da array tem o índice [0,0], o segundo [0,1] etc. O índice da array do lado direito (índice de colunas) é incrementado em primeiro lugar.
Na segunda linha o 4° elemento é endereçado com o índice [1,3] (Os índices começam por zero).
Definição da array: Verificar o tamanho da array. O 1° dígito reproduz o número dos elementos na primeira dimensão (número de linhas), o 2° dígito reproduz o número de elementos na segunda dimensão (número de colunas).
Um campo com duas linhas e 3 colunas tem de ser definido com a indicação [2,3].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12410 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de índice incorreto em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Na atribuição de um valor a um elemento de uma variável da array, o índice da array foi indicado de forma não permitida.
Como índices da array (entre colchetes) são apenas permitidos:
- Denominadores de eixo, desde que a variável da array tenha sido definida como tipo de dados FRAME.
- Valores integrais em outros tipos de dados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Corrigir os índices do elemento da array em conformidade com a definição da variável ou definir a variável da array de forma diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12420 [Canal %1:] Bloco %2 identificador %3 muito longo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O símbolo a definir ou o destino de salto indicado tem um nome maior que os 31 caracteres permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. O símbolo a definir ou o endereço de salto nas mudanças de programa (Label) deve ser selecionado em conformidade com as especificações do sistema, isto é, o nome tem de começar por duas letras (mas a primeira não pode ser $") e pode no máximo ser composto por 31 caracteres.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12430 [Canal %1:] Bloco %2 Índice indicado não é válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na especificação de um índice de Array (na definição da array) foi utilizado um índice, que se encontra fora da área permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Indicar um índice de array dentro da área permitida. Gama de valores por dimensão da array: 1 - 32 767.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12440 [Canal %1:] Bloco %2 número máximo de Parâmetros formais foi excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na definição de um processo (de uma subrotina) ou de uma instrução EXTERN foram indicados mais de 127 Parâmetros formais.
Exemplo: PROC ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...) EXTERN ABC (FORMPARA1, FORMPARA2, ... FORMPARA127, FORMPARA128, ...)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Deve-se verificar se todos os Parâmetros têm de ser de fato transferidos. Caso assim seja, pode-se reduzir os Parâmetros formais utilizando variáveis globais ou Parâmetros R, ou ainda juntar os Parâmetros do mesmo tipo em uma Array e transferi-los desta forma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12450 [Canal %1:] Bloco %2 label definido repetidamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Já existe o Label deste bloco.
Caso compilarmos o programa NC off-line, todo o programa será processado, bloco a bloco. Durante este processo todos os labels duplicados são reconhecidos; o que no caso de uma compilação on-line não se torna necessário. (Nesse caso é compilado apenas o programa atual, isto é, as ramificações do programa que não vão correr no momento, também não serão levadas em consideração e podem, por conseguinte, apresentar erros de programa).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com o Softkey PROGRAMM KORREKT a função 'Bloco de correção'. O indicador de correção posiciona-se no bloco em que o Label indicado aparece pela segunda vez.. Procurar com o editor no programa de peças onde o label surge pela primeira vez e alterar um dos dois nomes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12460 [Canal %1:] Bloco %2 Número máximo de símbolos com %3 excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Foi excedido o número máx. de definições de variáveis (GUD, LUD), definições de macro, programas de ciclo e parâmetros de ciclo (instrução PROC) que é possível de ser armazenada no sistema de arquivos do comando.

Se o alarme ocorre junto com o alarme 15175, então não há memória suficiente para o processamento das definições de programa de ciclo (instrução PROC).

Se o alarme ocorre junto com o alarme 15180, então neste alarme pode ser consultado o nome do arquivo (INI ou DEF) que gerou o erro.

(Listagem dos nomes dos arquivos INI e seus significados -> veja a documentação do alarme 6010)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Normalmente reduzir o número de simbólicos no bloco afetado. (eventualm. com o uso de Array ou de parâmetros R), ou adaptar os respectivos dados de máquina (veja a seguir).

MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL com erro no LUD blocos (isto é, se no programa de peça foram feitas mais definições de variáveis que o MD permite)

Os módulos de dados GUD podem provocar erros durante o processo de transferência de dados 'initial.ini download' (p. ex. colocação em funcionamento em série) ou através da ativação seletiva via serviço, PI service PI _N_F_COPY (ativar GUD através do HMI). Se o alarme 15180 faz referência a um arquivo de definições GUD, os dados de máquina MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN foram configurados com um valor muito pequeno.

As macros são carregadas com POWER ON/NCK-RESET ou seletivamente via serviço PI _N_F_COPY (ativar macro através do HMI). Caso o alarme 15180 faça referência a um arquivo de definições de macro, o dado de máquina MD18160 $MN_MM_NUM_USER_MACROS foi configurado com um valor muito pequeno.

As definições de programa de ciclo (instrução PROC) são recarregadas com POWER ON/NCK-RESET. Em caso de erro o parâmetro %3 pode ser consultado para verificar se o nome do programa de ciclo provoca o erro - neste caso o valor do dado de máquina MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES deverá ser aumentado, ou para verificar se o nome de um parâmetro de chamada de ciclo provoca o erro - neste caso o valor do dado de máquina MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM deverá ser aumentado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12470 [Canal %1:] Bloco %2 função G %3 desconhecida

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = String fonte

Explicação: Com a programação indireta de função G, um número de grupo inválido ou não permitido foi programado. Número de grupos permitidos vão de 1 a 5. No bloco indicado foi programada uma função G não definida. Apenas são verificadas as funções G ' verdadeiras', que começam com o endereço G, p. ex. G555. Funções G 'designadas ' (a qual foi atribuído um nome) tais como CSPLINE, BRISK e outras, são interpretadas como nomes de subrotinas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Com ajuda do manual de programação do fabricante da máquina deve-se definir se a função G indicada não existe na realidade ou se não está disponível, ou ainda se foi efetuada uma reconfiguração de uma função G standard (uma introdução via OEM). Remover a função G do programa de peças ou programar as funções de acordo com o manual de programação do fabricante da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12475 [Canal %1:] Bloco %2 número da função G %3 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número do código G

Explicação: Um número de função G não permitido (3 Parâmetros) foi programado para um grupo G com programação indireta de código G. Somente os números de funções G indicadas no manual 'Programação básica', sessão 12.3 'Lista de funções G/ condições de avanço' são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12480 [Canal %1:] Bloco %2 subrotina %3 já foi definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: O nome utilizado na instrução PROC ou EXTERN já foi definido em uma outra descrição de chamada (p.ex. para ciclos).
Exemplo:
EXTERN CYCLE85 (VAR TYP1, VAR TYP2, ...)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto. Deve-se selecionar um nome de programa que ainda não tenha sido utilizado como denominador. (Teoricamente também se poderia adaptar a declaração de Parâmetros da instrução EXTERN a subrotina já existente, para evitar o desencadeamento do alarme. No entanto teria-se duplamente uma definição exatamente idêntica).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12481 [Canal %1:] Bloco %2 atributo de programa %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: O atributo utilizado na instrução PROC não é permitido no atual modo de operação.
Por exemplo, em um ciclo tecnológico não pode ser utilizado o atributo SAVE.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey PROGRAMA CORRETO. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto. Em seguida remover o atributo de programa não permitido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12490 [Canal %1:] Bloco %2 nível de permissão de acesso %3 não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: A autorização de acesso desejada não foi definida. O nível de proteção desejado está além da variação de valor permitida ou não é permitido alterar o nível de proteção.
O nível de proteção pode ser alterado somente se:
1. O nível de proteção atual for igual ou superior ao nível originalmente definido, e
2. O novo nível de proteção será abaixo do originalmente estabelecido.
O alarme também ocorre se a autorização de acesso for alterada para um bloco de dados de usuário que não está disponível.
Os valores numéricos mais altos representam os níveis de proteção inferiores. Os 4 níveis superiores (de 7 a 4) correspondem às posições do interruptor, e os 4 níveis superiores estão associados a 4 senhas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
- utilizar a instrução REDEF apenas no bloco INITIAL_INI
- colocar a chave de proteção (no painel de operação) pelo menos no mesmo nível da variável de maior nível
- programar o nível de proteção dentro da área de valores permitida
- programar níveis de proteção novos apenas inferiores aos valores antigos

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12495 [Canal %1:] Bloco %2 Alteração da classe de dados (definição) %3 não é permitido aqui.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Classe de dados

Explicação: Não é possível alterar a classe de dados no arquivo ACCESS ou a definição na GUD (para o nome do arquivo ver alarme 15180)
A prioridade de novas classes de dados só podem ser menor ou igual aos arquivos de definições. Isto significa que DCS deve apenas ser programado em SGUD (SACCESS), DCM não em UGUD e GUD9 (UACCESS), DCM não em GUD9. DCI é permitido em todos os arquivos de GUD e ACCESS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar a classe de dados das áreas permitidas para este arquivo ACCESS ou GUD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12500 [Canal %1:] Bloco %2 não utilizar %3 neste bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: A palavra-chave indicada não pode ser utilizada neste tipo de bloco e neste local (são designados por blocos todos os arquivos da NCK).
Tipo de blocos:
Bloco de programas
contém um programa principal ou uma subrotina
Bloco de dados
contém definições de Macros ou de variáveis e eventualmente uma função M, H ou E
Bloco de inicialização
contém apenas os elementos de linguagem selecionados para a inicialização de dados

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

Remover deste bloco o elemento de linguagem indicado (palavra-chave) juntamente com os respectivos Parâmetros e inserir no bloco previsto para tal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12510 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados dados de máquina %3

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Símbolo fonte.

Explicação: No programa de peças, no arquivo de dados de máquina (..._TEA) e no arquivo de inicialização (..._INI) podem ser utilizados no máximo 5 dados de máquina por bloco.

Exemplo:

```
N ...
N 100 $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [10] = 15,
   $MN_OVR_FACTOR_FEEDRATE [11] = 20
N ...
```

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

- Dividir o bloco do programa de peças em vários blocos.
- Utilizar eventualmente variáveis locais para o armazenamento de resultados intermediários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12520 [Canal %1:] Bloco %2 demasiados Parâmetros de ferramenta %3

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Símbolo fonte.

Explicação: No programa de peças, no arquivo de correção de ferramentas (..._TOA) e no arquivo de inicialização (..._INI) podem ser utilizados no máximo 5 Parâmetros de correção de ferramentas por bloco.

Exemplo:

```
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 ...
```

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.

- Dividir o bloco do programa de peças em vários blocos.
- Utilizar eventualmente variáveis locais para o armazenamento de resultados intermediários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12530 [Canal %1:] Bloco %2 índice inválido em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Nas definições de macros tentou-se definir como denominador da macro uma função G superior a 3 dígitos ou uma função M superior a 2 dígitos.
Exemplo:

```
_N_UMAC_DEF    DEFINE G4444 AS G01 G91 G1234
               DEFINE M333 AS M03 M50 M99
               :
               M17
```

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Alterar a definição da macro de acordo com o manual de programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12540 [Canal %1:] Bloco %2 bloco muito longo ou demasiado complexo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O comprimento máximo interno de um bloco não pode ultrapassar os 256 caracteres após o processamento de Translator. Após a edição de p. ex. diversas macros no bloco ou encadeamento múltiplo, este limite pode ser ultrapassado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a Softkey PROGRAM CORRECT a função 'Correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco incorreto.
Dividir o bloco do programa em vários blocos parciais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12550 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 não é conhecido ou não está definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: O identificador exibido não é conhecido ou não foi definido antes do uso.
Um identificador definível pode ser:
Uma macro, GUD, LUD, nome de programa ou um parâmetro de programa

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- verificar a definição das variáveis, subrotinas e macros
- declarar a subrotina com EXTERN, carregar a subrotina no diretório SPF
- verificar a definição de interfaces da subrotina
- Veja também MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12551 [Canal %1:] Bloco %2 ação sincronizada do movimento: %3 função não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Ação sincronizada do movimento: esta função não está disponível para o sistema.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Corrigir o nome utilizado (erro de escrita)
- Usar um nível mais elevado de sistema de software para funções reduzidas
- Verificar as definições das variáveis, subrrotinas e macros
- Declarar uma subrrotina com EXTERN; carregar a subrrotina no SPF-Dir
- Verificar a definição da interface da subrrotina

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12552 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta/magazine OEM com Parâmetros não definidos. Opcional não está presente.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A variável de sistema programada $TC_...Cx não é conhecida no comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Corrigir o nome utilizado (erro de leitura)
- $TC_DPCx, $TC_TPCx, $TC_MOPCx, $TC_MAPCx, $TC_MPPCx, $TC_DPCSx, $TC_TPCSx, $TC_MOPCSx, $TC_MAPCSx, $TC_MPPCSx, com x=1, ...10
- Estes são os Parâmetros OEM do magazine de ferramentas. Os correspondentes valores dos dados de máquina são < 10, ou o opcional 'Parâmetros TM OEM', não foram colocados.
- Use número de Parâmetros corretos, ou se o nome não puder ser trocado corrigir o dado de máquina (veja MD18096 $MN_MM_NUM_CC_TOA_PARAM, ... MD18206 $MN_MM_NUM_CCS_TOA_PARAM, ...)
- Verifique o opcional (o dado de máquina é efetivo somente com o opcional habilitado).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12553 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 Opção/função não está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: A opção (se MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 1) e a função NC (se MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 3),
pertencente a este comando de linguagem, não está ativa.
Porém o nome do comando de linguagem é conhecido;
Cada programação deste comando de linguagem é rejeitada com este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (em caso de erro ortográfico)
- Ativar a função NC (se foi programado um comando de linguagem de uma função inativa).
- Habilitar a opção necessária (se foi programado um comando de linguagem de uma opção não habilitada).

Veja também MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12554 [Canal %1:] Bloco %2 Falta ciclo de substituição %3 para o procedimento pré-definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do ciclo

Explicação: O ciclo de substituição que deve ser chamado no lugar do procedimento pré-definido não está disponível / não é reconhecido no comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey CORREÇÃO DE PROGRAMA. O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- corrigir o nome usado do procedimento pré-definido (erro ortográfico)
- ou carregar o ciclo de substituição em um dos diretórios de ciclos (+ partida a quente)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12555 [Canal %1:] Bloco %2 função não disponível (identificação %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Explicação: O identificador não está disponível para este sistema.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Bloco de correção" com a softkey "Correção de Programa". O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- Para funções mínimas utilizar um software de sistema mais atual
- Verificar a definição das variáveis, subrotinas e macros
- Declarar a subrotina com EXTERN, carregar a subrotina no diretório SPF
- Verificar a definição de interface da subrotina

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12556 [Canal %1:] Bloco %2 nome %3 Nome conhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: O nome do símbolo a ser criado faz parte do escopo de linguagem do NC e por isso já é conhecido. Mesmo que a função NC não esteja ativa, este nome não pode ser usado para GUDs, macros e definições PROC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar a tecla NC-Stop e selecionar a função "Correção de Bloco" com a softkey "Correção de Programa". O ponteiro de correção posiciona-se sobre o bloco incorreto.
- Corrigir o nome usado (erro ortográfico)
- Com o dado de máquina MD10711 $MN_NC_LANGUAGE_CONFIGURATION = 2 ou 4 são criados apenas os comandos de linguagem, cuja opção foi feita

ou das funções que estiverem ativas

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12560 [Canal %1:] Bloco %2 valor programado %3 fora dos limites permitidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Na atribuição de um valor foi ultrapassada a gama de valores permitida do tipo de dados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC Stop e selecionar a função "Correção de bloco" com a softkey PROGRAM CORRECT. O indicador de correção se posiciona no bloco incorreto.
Atribuir valor dentro da faixa de valores dos vários tipos de dados, ou se necessário, usar um outro tipo para aumentar o tamanho da faixa de valores, por ex. INT ->REAL.
Faixas de valores dos vários tipos de variáveis :
- REAL: Propriedade: Número fracional com ponto decimal, faixa de valores: +/-(2.2*10e-308 ... 1.8*10e308)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinais, faixa de valores: -2147483648 ... +2147483647
- BOOL: Propriedade: Valor verídico FALSE, TRUE, faixa de valores: 0 ou 1
- CHAR: Propriedade: 1 Caractere ASCII, faixa de valores: 0 ...255
- STRING: Propriedade: Sequência de caracteres (extensão máx. depende da variável), faixa de valores: 0 ... 255
- AXIS: Propriedade: Endereços de eixos, faixa de valores: Apenas nomes de eixos
- FRAME: Propriedade: Informações geométricas, faixa de valores: ---

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12571 [Canal %1:] Bloco %2 não utilizar %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: O comando de programa %3 pré-definido que foi especificado é um bloco com ação de sincronização de movimento inválida. Ele poderá estar sozinho em um bloco 'normal'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12572 [Canal %1:] Bloco %2 %3 somente válido na ação de sincronização do movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: O comando de programa %3 pré-definido que foi especificado está válido somente em blocos com ação de sincronização de movimento. Ele não poderá estar sozinho em um bloco 'normal'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12573 [Canal %1:] Bloco %2 movimento das ações síncronas: Parâmetro Call-By-Reference não permitido %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = área do texto de origem

Explicação: Parâmetros Call-By-Reference (palavra-chave VAR) não são possíveis em ciclos tecnológicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir a instrução PROC do ciclo tecnológico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12580 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inváida %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: A variável indicada não pode ser escrita em uma ação síncrona de movimento. Só são permitidas variáveis selecionadas. p.ex.. DO $AA_IW[X]=10 não é permitido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Alterar programa de peças.
Em uma ação síncrona de movimento só são permitidas determinadas variáveis.
p.ex. $AA_IM, $AC_DTGPB

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12581 [Canal %1:] Bloco %2 acesso de leitura não permitido a %3 em ações síncronas de movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: Em uma ação síncrona de movimento, a variável indicada não deve ser escrita como uma variável a ser lida on-line, isto é,:
1. A variável indicada não deve ser programada como Parâmetro de avaliação on-line de um procedimento síncrono. Apenas variáveis selecionadas são permitidas, isto é, WHEN $AA_OVR == 100 DO....
2. Em uma ação de movimento síncrono, a variável indicada não deve ser usada como uma variável $$, isto é, QUANDO $AA_IM[X] >= $$P_AD[1] faça ...FAÇA $AC_VC = $$P_F
3. A variável indicada não pode ser programada como um parâmetro de validação online de um procedimento síncrono, isto é, DO SYNFCT(1, $AC_PARAM[0], $SA_OSCILL_REVERSE_POS2[Z])

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12582 [Canal %1:] Bloco %2 índice da array %3 com erro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: Em ações síncronas de movimento as varáveis $A ou $V são interpretadas em tempo real, i.é. no ciclo de interpolação. Todas as outras variáveis (p.ex. variáveis específicas do usuário) são calculadas, como de costume, na preparação de bloco. Não é permitido indexar o índice de uma variável para a preparação de bloco com uma variável de tempo real.
Exemplo:
DEF INT INPUT[3]
WHEN $A_IN[1] == INPUT[$A_INA[1]] DO ...
A variável INPUT definida localmente não pode ser indexada com uma variável de tempo real.
Correção do programa:
WHEN $A_IN[1] == $AC_MARKER[$A_INA[1]] DO ....

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar programa: Utilize variáveis de tempo real.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12583 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não é uma variável de sistema

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: Nas ações síncronas de movimento do lado esquerdo da comparação, no caso de uma variável atribuída, como variável de entrada e de resultado de SYNFCT assim como variável de entrada em PUTFTOCF só são permitidas variáveis de sistema especiais. Neste caso é possível um acesso síncrono de tempo real. A variável programada não é uma variável de sistema.
Exemplo:
DEF REAL OTTO, BERTA[2] DO SYNFCT(2,OTTO, $MN_...); variáveis locais ou dados de máquina não são; permitidos como Parâmetros em SYNFCT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar programa. de peças. Variáveis locais ou dados de máquina não são permitidos como Parâmetros em SYNFCT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12584 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não pode ser lida sincronamente com movimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: Em ações síncronas de movimento, do lado esquerdo da comparação, como variável de entrada de SYNFCT, assim como variável de entrada em PUTFTOCF só são permitidas variáveis especiais. Nestas é permitido um acesso na forma de movimento síncrono.
Exemplo:
PUTFTOCF(1, $AA_OVR, 2, 1, 2)
A variável $AA_OVR não é permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar programa de peças. Para as funções SYNFCT e PUTFTOCF só são permitidas determinadas variáveis. P.ex. $AC_DTGPW

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12585 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não pode ser alterada na forma de movimento síncrono

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: Na atribuição em ações síncronas de movimento e em variáveis de resultados de SYNFCT só são permitidas variáveis especiais. Nestas é possível um acesso síncrono de tempo real.
Exemplo:
WHEN $AA_IM[AX1]>= 100 DO $AC_TIME=1000. A variável $AC_TIME, (tempo do início do bloco) não pode; ser descrita

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar programa de peças. Para a função SYNFCT só são permitidas determinadas variáveis nas quais é possível um acesso síncrono de tempo real.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12586 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: conflito de tipo na variável %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: Conversão de tipo não é possível para variáveis on line $A... ou $V... as quais são avaliadas ou programadas no ciclo de interpolação. Apenas variáveis do mesmo tipo podem ser usadas juntas em operações lógicas ou atribuídas entre elas.
Exemplo:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_IN[1] DO ...
Uma variável on-line do tipo REAL (valor real) não pode ser comparada a uma variável do tipo BOOL (entrada digital)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças. Use variáveis do mesmo tipo.
Exemplo 1:
WHENEVER $AA_IM [X]> $A_IN [1] FAZEM ...
Em vez disso, use: WHENEVER $AA_IM [X]> $A_INA [1] FAZ ...
Exemplo 2:
WHENEVER ... DO $AC_MARKER [1] = $AA_IM [X] - $AA_MM [X]
Em vez disso, use: WHENEVER ... DO $AC_PARAM [1] = $AA_IM [X] - $AA_MM [X]

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12587 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: operação/função %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Operador / função

Explicação: A função / operador indicado não é admitida para o encadeamento de variáveis de tempo real em ações síncronas de movimento. Admissíveis são os seguintes operadores / funções:
- == >= <= > < <> + - * /
- 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

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12588 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: endereço %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Endereço

Explicação: - O endereço indicado não pode ser programado em ações síncronas de movimento. Exemplo: ID = 1 WHENEVER $A_IN[1]==1 DO D3
- O ângulo de corte da ferramenta não pode ser alterado a partir de ações síncronas de movimento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12589 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: variável %3 não permitida com ID modal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Nome de variável

Explicação: A ID modal em ações síncronas de movimento não pode ser formada por uma variável online.
Exemplos:
ID=$AC_MARKER[1] WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
Isto pode ser corrigido de maneira seguinte:
R10 = $AC_MARKER[1]
ID=R10 WHEN $a_in[1] == 1 DO $AC_MARKER[1] = $AC_MARKER[1]+1
A ID de uma ação síncrona é sempre fixa e não pode ser alterada no ciclo de interpolação

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças. Substitua a variável on-line por uma variável aritmética.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12590 [Canal %1:] Bloco %2 dados globais do usuário não podem ser criados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os dados globais do usuário não podem ser criados porque o bloco de dados do usuário para estes dados globais do usuário não estão disponíveis.
O número de blocos de dados globais do usuário é definido em MD18118$MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
Aqui, _N_SGUD_DEF corresponde ao bloco 1, _N_MGUD_DEF ao bloco 2, _N_UGUD_DEF ao bloco 3, _N_GUD4_DEF ao bloco 4 etc.
No diretório _N_DEF_DIR há um arquivo com definições para dados globais do usuário, o número do bloco que é maior que o número de blocos fornecidos no MD.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal autorizado/departamento de service. Aumente o dado de máquina MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12600 [Canal %1:] Bloco %2 checksum de linha inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explicação: No processamento de um arquivo INI ou de um arquivo TEA foi identificada uma linha com checksum incorreta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o arquivo INI ou corrija o MD e crie um novo arquivo INI através de "upload".

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

12610 [Canal %1:] bloco %2 O acesso a um único caractere com o parâmetro de chamada por referência não é possível %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Tentou-se acessar um caractere individual via um Parâmetro Call-By-Reference.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Armazene temporariamente e transfira os caracteres únicos em uma variável CHAR definida pelo usuário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12620 [Canal %1:] Bloco %2 O acesso de caractere individual nesta variável não é possível %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: A variável não é definida pelo usuário. O acesso a caracteres individuais só é permitido para variáveis definidas pelo usuário (LUD/GUD).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Armazene temporariamente a variável em uma variável STRING definida pelo usuário, processe-a e salve-a novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12630 **[Canal %1:] Bloco %2 skip / label não permitido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explicação: Blocos com estruturas de comando (FOR, ENDIF, etc.) não podem ser ignorados e não podem conter labels.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o programa de peças da seguinte maneira:
Crie a função saltar ID com consulta IF.
Grave o rótulo sozinho no bloco antes do bloco da estrutura de controle.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12640 **[Canal %1:] Bloco %2 conflito do encadeamento nas estruturas de comando**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explicação: Erro no processamento do programa: estruturas abertas de controle (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) não foram concluídas ou não há um início de laço para o fim do laço programado.
Exemplo:
LOOP ENDIF ENDLOOP

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o programa de peças para que todas as estruturas de controle abertas sejam encerradas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12641 **[Canal %1:] Bloco %2 nível máximo de encadeamento excedido nas estruturas de comando**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explicação: O nível máximo de encadeamento de estruturas de comando (IF-ELSE-ENDIF, LOOP-ENDLOOP etc.) foi ultrapassado. O nível máximo de encadeamento atualmente é 8.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o programa de peças. Se necessário, transfira as peças para uma subrotina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12650 **[Canal %1:] bloco %2 eixo %3 nome diferente no canal %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Símbolo fonte.
%4 = Número do canal com definição de eixo diferente

Explicação: Nos ciclos que são pré-processados na inicialização, somente os geométricos e os de eixos de canal que existam em todos os canais, com o mesmo nome podem ser utilizados. O denominador de eixo encontra-se em diversos canais com diversos índices de eixos.

A definição dos denominadores de eixos é efetuada através dos dados de máquina MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB e MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB. Exemplo: C no canal 1 é o 4° eixo de canal e no canal 2 é o 5° eixo de canal.

Caso seja utilizado um denominador de eixo C em um ciclo que seja previamente processado na inicialização, o alarme será ativado.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.

1. Modificar os dados da máquina: selecione os mesmos identificadores para eixos de geometria e de canal em todos os canais. Exemplo: os eixos geométricos são chamados X, Y, Z em todos os canais. Eles também podem ser programados diretamente em ciclos pré-processados.

2. Não programe o eixo diretamente no ciclo, mas como um parâmetro do tipo de eixo. Exemplo: definição de ciclo:

PROC BROCA (EIXO EIXODEFURAÇÃO) G1 AX[EIXODEFURAÇÃO] = 10 F1000 M17

Chamada a partir do programa principal:

BROCA(Z)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

12660 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: variável %3 reservada para ações síncronas de movimento e ciclos tecnológicos

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco

%3 = Nome de variável

Explicação: A variável exibida só pode ser utilizada em ações síncronas de movimento ou em ciclos tecnológicos. P.ex. '$R1' pode encontrar-se somente em ações síncronas de movimento. No programa de peças normal, Parâmetros R são programados com R1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12661 [Canal %1:] Bloco %2 ciclos tecnológicos %3: não é possível uma outra chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco

%3 = Nome da chamada de ciclos tecnológicos

Explicação: Em um ciclo tecnológico, não é possível chamar uma subrotina ou um outro ciclo tecnológico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12700 **[Canal %1:] Bloco %2 programação de definição de contorno não permitida com uma subrotina modal ativa**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No modo de linguagem externa, um bloco foi programado com definição de contorno e um ciclo modal está ativo ao mesmo tempo. Devido ao endereçamento programado não estar claro (ex.: R = definição do raio do contorno ou plano de retorno para ciclos de furação) a programação de definição de contorno não deve ser utilizada quando um ciclo modal estiver ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12701 **[Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação ilegal para o contorno ativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em um bloco de definição de contorno, G01 não está ativo como função de interpolação. Em um bloco de definição de contorno, a interpolação linear sempre tem que ser selecionada com G01. G00, G02, G03, G33 não são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças. Programe a interpolação linear com G01.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12710 **[Canal %1:] Bloco %2 elemento de linguagem ilegal no modo de linguagem externa**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O elemento de linguagem programado não é permitido ou é desconhecido. Somente elementos de linguagem do modo Siemens que são usados para chamada de subrotinas (exceto para Lxx) e o construtor de linguagem para repetição (UNTIL) são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.
Verifique se o comando de linguagem está disponível no modo Siemens. Alterne para o modo Siemens com G290. Programe o comando no próximo conjunto e retorne ao modo de linguagem externo no conjunto seguinte.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12712 **[Canal %1:] Bloco %2 modo de linguagem externa não está ativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é possível mudar para modo de linguagem externa.
Antes que o modo de linguagem externo possa ser utilizado, ele deve ser configurado (consultar MD18800 $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificar o programa de peças.
Configurar o modo de linguagem externa.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12720 [Canal %1:] Bloco %2 número de programa para chamada de macro (G65/G66) está ausente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Durante a chamada de uma macro com G65/G66, não definido número de programa. O número de programa deve ser definido com o endereço 'P'.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Modifique o programa de peças.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12722 [Canal %1:] Bloco %2 múltiplo ISO_2/3 macro ou chamada de ciclos no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Uma mistura de chamadas de ciclo e macro é programada em um conjunto, por exemplo do seguinte modo:
- Chamadas de ciclo com G81 - G89, juntamente com uma macro M no conjunto
- Chamada macro com G65/G66 junto com as macros M no conjunto.
As funções G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 (modo ISO) também executam chamadas de subrotina. É permitido apenas que uma chamada de macro ou ciclo possa ser exibida em um conjunto NC.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Desativar a chamada modal de ciclos ou de macros, se uma das funções G anteriores estiverem programadas.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12724 [Canal %1:] Bloco %2 não programação de raio na interpolação cilíndrica ativada/desativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Com a programação G07.1 (interpolação cilíndrica TRACYL), não foi programado o raio do cilindro. Ativar a interpolação cilíndrica (TRACYL) com G07.1 C <raio do cilindro>. Desativar com G07.1 C0. O nome do eixo rotativo definido no dado de máquina TRACYL deve ser programado com 'C'.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Bloco G07.1, programa o raio do cilindro sob o nome de eixo rotativo para a interpolação cilíndrica.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12726 [Canal %1:] Bloco %2 seleção ilegal de plano com eixos paralelos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Em um bloco com seleção de plano (G17 - G19), um eixo básico do sistema de coordenadas não deve ser programado junto com o eixo paralelo designado a isso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Para seleção de planos com G17, G18, G19 programe o eixo básico do sistema de coordenadas ou o eixo paralelo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12728 [Canal %1:] Bloco %2: Distância para torre dupla não ajustada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A distância de segurança para torres duplas do dado de máquina SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST é 0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Inserir valor da distância de segurança para torres duplas nos dados de ajuste SD42162 $SC_EXTERN_DOUBLE_TURRET_DIST.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12730 [Canal %1:] Bloco %2 nenhum dado de máquina próprio para transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O dado de máquina MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1, MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1], MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1] estão incorretamente programados para G07.1, G12.1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Inserir identificador de transformação válido para TRACYL in MD24100 $MC_TRAFO_TYPE_1 e o número do eixo rotativo em MD24110 $MC_TRAFO_AXES_IN_1[1] or MD24210 $MC_TRAFO_AXES_IN_2[1].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12740 [Canal %1:] Bloco %2 chamada de macro modal %3 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String fonte

Explicação: Na chamada de uma macro modal não pode estar ativa nenhuma macro modal, ciclo modal ou subrotina modal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12750 [canal %1:] Bloco %2; a divisão T não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Modo ISO Turning: A programação T não é possível, pois a palavra T não pode ser separada com clareza em número de ferramenta e número de correção.
A divisão da palavra T é definida com o dado de máquina 10888 $MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO e 10889 $MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO. Porém, sempre será possível ativar apenas uma das duas funções e pelo menos uma função tem que estar ativa. O alarme sempre ocorre se não houver nenhuma função ativa (ambos MDs = 0) ou então se as duas funções estiverem ativas (ambos MDs <> 0).

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Adaptar os dados de máquina
10888 EXTERN_DIGITS_TOOL_NO ou
10889 EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO.
Pelo menos uma função deve estar ativa, mas as duas também não podem estar ativas simultaneamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12755 [canal %1:] Bloco %2; a formatação %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = erro no formato da instrução

Explicação: A instrução de formato programada com o comando ISOPRINT não está correta:
- foram utilizadas instruções de formato diferentes, m.nP e %.nP
- foi utilizada uma instrução de formado diferente de %P

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - corrigir o comando ISOPRINT
- dentro de um comando ISOPRINT somente podem ser utilizadas instruções de formato do mesmo tipo, %m.nP ou %.nP

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

12780 [Canal %1:] Bloco %2 instrução %3 não permitida para pré-compilação do programa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = área do texto de origem

Explicação: Nem todas as instruções estão disponíveis no modo compilação.
O comando inválido da linguagem é mostrado no texto do alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças.
Com instrução externa:
- armazenar o subprograma no diretório de ciclos _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR ou _N_CST_DIR
- se o bit 0 = 1 (valor default) em MD10700 $MN_PREPROCESSING_LEVEL, então a instrução EXTERNA não é mais necessária.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14000 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do arquivo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O alarme 14000 é disparado nas seguintes situações:
- O programa de peça não foi finalizado com M30, M02 ou M17.
- Execução externa: O download foi cancelado (p. ex. porque a HMI foi desligada)
- Execução externa: o circuito REPEAT não se encontra totalmente dentro do buffer de recarga
- Execução externa com comando GOTOS/M99: o início do programa já não se encontra dentro do buffer de recarga

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:
- Encerrar o programa de peça com M30, M02 ou M17 e iniciar o programa de peça.
- Execução externa: Se o download do programa selecionado foi cancelado,
então é selecionado automaticamente o programa padrão _N_MPF0 com o Reset.
Então o programa de usuário deve ser selecionado novamente.
- Execução externa com comando REPEAT: substituir circuito REPEAT pela chamada EXTCALL.
- Execução externa com comando GOTOS/M99 não é possível normalmente - alterar para EES (Execution from External Storage)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14001 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Após manipulação de dados internos de sistema (ex.: transferência de blocos de uma fonte externa) um arquivo de peças pode terminar sem ter LF como último caractere.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Proceder à leitura do programa de peças, alterar com um editor de texto (p.ex. introduzir espaços vazios ou comentários antes do bloco indicado, para que surja uma composição alterada do programa de peças no novo bloco da memória).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14004 [Channel %1:] Program %2 não pode ser iniciado por causa de uma partida específica do canal desabilitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = (Caminho com nome de programa)

Explicação: O programa selecionado %2 no canal %1 não pode ser excutado porque a partida específica do canal desabilitada é configurada para este canal.
Histórico: Quando os programas ShopMill ou ShopTurn são selecionados ou alterados, o HMI realiza uma verificação de consistência dos parâmetros que foram inseridos. Durante esse tempo, o processamento do programa NC selecionado é inibido pela configuração do HMI, que é conhecida como "habilitar partida específica do canal". Se uma partida NC for rejeitada agora por causa de uma habilitação da partida específica do canal, o alarme 14004 será a saída como uma função MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 15. O alarme também é a saída no caso de uma busca por blocos, porém neste caso não é dependente de MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 15.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Repetir a partida NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14005 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 bloqueio de partida específico de programa está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explicação: O programa %3 não pode ser executado, devido ao bloqueio de partida do programa específico estar ativado para este arquivo.
Histórico: Quando uma operação de edição para um programa ShopMill ou ShopTurn foi completada, o HMI desempenha uma verificação de consistência dos parâmetros que foram inseridos. Durante este tempo, o processamento do programa CNC é inibido ao definir o que pe conhecido como "partida do programa específico desabilitada" pelo HMI. Se a partida NC está pressionada durante o teste, a partida não é executada e o alarme 14005 é a saída como uma função de MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 6.
O alarme 14005 também é sinalizado se o processamento do programa de peças encontra uma subrotina para qual o atributo do arquivo "partida desabilitada" é configurado.
Após a etapa de testes ter sido completada, o processamento do programa pode continuar ao pressionar a partida NC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Repetir a partida NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14006 [Canal %1:] Bloco %2 Nome de programa %3 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explicação: Durante a ativação ou durante a chamada de um programa NC detectou-se que o nome do programa não corresponde às convenções de NC:
- o comprimento máximo do nome do programa sem prefixo _N_ e sufixo _MPF / _SPF não pode ultrapassar 24 caracteres, pois o nome do programa será cortado nas variáveis BTSS.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Encurtar o nome do programa
- Suprimir o alarme com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 9

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14007 [Channel %1:] Block %2 O programa %3 está sendo editado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explicação: O programa %3 não pode ser executado porque foi desabilitado por outro aplicativo, por exemplo, o HMI Editor.
Histórico: O programa %3 é um portador de dados externos (cartão CF, unidade de rede, ddispositivo USB) e deve ser executado do modo EES (Execution from External Storage). Contudo, o programa não pode ser processado porque foi aberto para gravação por outro aplicativo, por exemplo, o HMI Editor, e a trava WRITE foi configurada para este arquivo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Fechar o aplicativo que configura a trava WRITE, por exemplo o HMI Editor, e continuar o processamento do programa com a partida NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14009 **[Canal %1:] Bloco %2 caminho de programa %3 inválido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = caminho de programa

Explicação: O comando do programa de peças CALLPATH foi chamado em um Parâmetro (caminho do programa) que informa um diretório não existente no sistema de arquivos da NCK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Modificar a informação CALLPATH de modo que o Parâmetro com o nome completo do caminho tenha um diretório carregado.
- Carregar o diretório programado no sistema de arquivos da NCK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14010 **[Canal %1:] Bloco %2 Parâmetro default inválido na chamada de subrotina**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na chamada de uma subrotina com transmissão de Parâmetros foram suprimidos Parâmetros que não podem ser substituídos por Parâmetros padrão (Parâmetros Call-by-reference ou Parâmetros do tipo AXIS. Os outros Parâmetros que faltam são colocados com o valor 0 ou com a unidade do frame).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Na chamada da subrotina os Parâmetros que faltam devem ser preenchidos com valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14011 **[Canal %1:] Bloco %2 programa %3 inexistente ou está sendo editado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explicação: Uma chama de subrotina foi cancelada porque a subrotina chamada não pôde ser aberta.
A chamada da subrotina pode ser feita através de
- Identificador de subrotina
- Comando CALL / PCALL / MCALL
- Comando SETINT
- Substituição da função M/T
- Chamadas de programa controladas por evento (PROG_EVENT)
- Seleção de uma ASUP de PLC via PI "_N_ASUP__" e /ou FB-4
- Chamada de uma ASUP de PLC via interface Interrupção (FC-9)

Existem vários motivos para o alarme:
- a subrotina não se encontra na memória de programas de peça
- a subrotina não se encontra no atalho (diretório selecionado, _N_SPF_DIR ou diretório de ciclos _N_CUS_DIR, _N_CMA_DIR, _N_CST_DIR)
- a subrotina não foi habilitada ou está em edição
- indicação absoluta de atalho incorreta na chamada da subrotina:
  Exemplos de atalhos completos: /_N_directoryName_DIR/_N_programmName_SPF ou /_N_WKS_DIR/_N_wpdName_WPD/_N_programmName_SPF. directoryName: MPF, SPF, CUS, CMA, CST (diretórios definidos). wpdName: identificador específico de usuário do diretório de peças (máx. 24 caracteres). programmName: nome da subrotina (máx. 24 caracteres)
- Um buffer recarregado para execução externa foi chamado como subrotina.

Nota: identificadores desconhecidos (caracteres) que estão sozinhos em uma linha de programa de peça que são interpretados como chamada de subrotina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Assegurar que a subrotina (parâmetro de alarme %3)
- está presente na memória do programa de peça
- foi habilitada e não está sendo editada
- encontra-se no atalho, isto se ela não for chamada através de um atalho absoluto

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14012 [Canal %1:] Bloco %2 encadeamento máximo de subrotinas excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi excedido o nível máximo de encadeamento de 16 níveis de programa.
A partir do programa principal podem ser chamados subrotinas, que por sua vez podem apresentar mais 15 encadeamentos subsequentes.
Nas rotinas de interrupção, dois níveis de programas adicionais podem ser usados. Isso significa que o número total de níveis do programa aumentou para 18.
Os níveis do programa são juntamente utilizados pelos programas do usuário e ciclos e/ou aplicativos da Siemens, como ShopMill e ShopTurn.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de usinagem para que o nível de encadeamento seja diminuído, copiar p.ex. com um editor o conteúdo de uma subrotina para o programa principal e remover sua chamada. Desta forma é reduzido o nível de encadeamento em um nível de programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14013 **[Canal %1:] Bloco %2 número de passes da subrotina não permitido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na chamada de uma subrotina o número de passes programado P é zero ou negativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o número de passes de 1 a 9 999.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14014 **[Canal %1:] Programa selecionado %3 não disponível, sem direito de acesso, ou está sendo editado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explicação: O programa de peças selecionado não se encontra na memória NCK ou tem um nível de execução superior ao nível de acesso atual.
Durante a criação, o programa recebeu o nível de proteção equivalente ao do controle NC ativo naquele momento.
A partir da versão SW5, um programa editado no HMI não pode mais ser iniciado com o Início NC.
O alarme também será exibido se um arquivo que não seja o arquivo de definição especificado for selecionado para a definição GUD ou macro.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Transferir o programa pretendido para a memória NCK ou verificar o nome do diretório (quadro geral da peça de trabalho) e do programa (quadro geral do programa) e os corrija. Elevar o nível de proteção para o nível do programa de execução (introduzindo a palavra chave).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14015 **[Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não está habilitado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explicação: O direito de execução atualmente configurado no comando (p. ex. posição 0 do interruptor com chave) não é suficiente para executar o programa de peça %3.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Aumentar o direito de execução de acordo com o nível de proteção do programa de peça %3
- Atribuir e liberar o programa de peça %3 com um nível de proteção mais baixo (nível 0 do interruptor com chave)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14016 **[Canal %1:] Bloco %2 erro na chamada da subrotina via função M/T**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O seguinte conflito foi detectado em uma chamada de subrotina por função M ou T:
- No conjunto referenciado com o parâmetro %2, uma substituição da função M ou T já foi ativada:
- No conjunto referenciado com o parâmetro %2, uma chamada de subrotina modal está ativa
- No conjunto referenciado com o parâmetro %2, um salto de retorno da subrotina está programado
- No conjunto referenciado com o parâmetro %2, o final do programa de peças está programado
- No conjunto referenciado com o parâmetro %2, uma chamada de subrotina M98 está ativa, mas apenas no modo de linguagem externo
- No conjunto referenciado com o parâmetro %2, uma substituição da função T está programada com a programação da função D na mesma linha de programa de peças no caso de TLC ativo (G43/G44) no sistema ISO2.
- No conjunto referenciado com o parâmetro %2, está programada uma substituição da função T, configurada no final do conjunto, e uma chamada de subrotina, por exemplo, por meio de uma chamada de ciclo modal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Para substituir uma função M ou T, verifique se uma chamada de subrotina ou salto de retorno ainda não foi executado como resultado de outros construtos do programa. Corrija o programa de peças, se necessário.
Sob as seguintes condições, você deve executar a substituição da função T no início do conjunto:
- Uma substituição da função T é configurada com execução no final do conjunto e uma chamada de subrotina é programada no mesmo conjunto

Configure MD10719 $MN_T_NO_FCT_CYCLE_MODE bit 1 = 1

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14017 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe na chamada de uma subrotina via função M

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na chamada de uma subrotina através da função M com transferência de Parâmetros, uma sintaxe ilegal foi detectada:
- extensão de endereço não foi programada como uma constante
- função M não foi programada como uma constante

Nota:
Se um Parâmetro de transferência foi programado via MD10718 $MN_M_NO_FCT_CYCLE_PAR para uma função M de substituição, as seguintes restrições se aplicam a esta função: tanto a extensão do endereço e o valor da função M devem ser programados para a substituição como constantes.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: É necessário corrigir a programação da função M.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14018 [Canal %1:] Bloco %2 comando de programa de peça %3 não pode ser executado (nível de proteção valor desejado /real: %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Nível de proteção do comando / nível de proteção atual

Explicação: Para o comando do programa de usinagem %3, um nível de proteção foi parametrizado que é logicamente maior (menor em valor) que o direito de acesso atual, ou o comando não existe na atual configuração do controle.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificação de programa de usinagem. Por favor, consulte o Guia de Programação ou documentos do fabricante referente a comandos permitidos de acordo com a configuração do sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14019 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; valor incorreto ou quant. incorreta de parâm. na chamada da função ou do procedimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14020 [Canal %1:] Bloco %2 valor incorreto, ou número de Parâmetros incorreto na chamada de funções ou do procedimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14021 [Canal %1:] Bloco %2 valor incorreto, ou número de Parâmetros incorreto na chamada de funções ou do procedimento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - Na chamada de uma função ou de um procedimento foi indicado um valor de Parâmetro não permitido.
- Na chamada de uma função ou de um procedimento foi programada uma quantidade não permitida de Parâmetros atuais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14022 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na chamada de função ou de procedimento. Código de erro %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: Em uma chamada de função ou de processo ocorreu um erro.
A causa do erro é melhor explicada por um código de erro.
O significado do código de erro deve ser consultado na documentação da função ou do procedimento, cuja chamada provocou o erro.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14024 [Channel %1:] Block %2 Não há autorização de acesso para inicialização de %3[%4].

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Variável a ser resetada
%4 = índice da variável a ser resetada

Explicação: Quando a função DELOBJ é chamada, uma tentativa é feita para resetar a variável para seu valor-padrão. A autorização do acesso não é suficiente para esta finalidade.
Quando este alarme ocorre, nenhum dado é alterado, nem mesmo aquele para qual a autorização do acesso seria suficiente.
Este alarme somente pode ocorrer quando o valor atual do sistema variável, para qual a tentativa de gravação levou ao alarme, não é igual ao seu valor de configuração inicial.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumento da autorização do acesso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14025 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: ID modal não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em ações síncronas de movimento modais foi definido um número de identificação não permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14026 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: número de polinômio inválido no comando FCTDEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programado um comando FCTDEF com um número de polinômio que excede o máximo estabelecido pelo MD28252 $MC_MM_NUM_FCTDEF_ELEMENTS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14027 [Canal %1:] Bloco %2 ações síncronas de movimentos: muitos ciclos de tecnologia programados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com uma ação síncrona de movimentos pode-se chamar no máximo oito ciclos de tecnologia. O limite superior foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14028 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimentos: Ciclo de tecnologia programado com muitos parâmetros

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número máximo de parâmetros de transmissão para um ciclo de tecnologia foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o ciclo de tecnologia.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14030 [Canal %1:] Bloco %2 na combinação de oscilação com movimento de avanço OSCILL com POSP

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com as oscilações controladas por ações síncronas, a atribuição da oscilação e do eixo de avanço (OSCILL), assim como também a definição do avanço (POSP) devem ser escritas em um único bloco..

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14034 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ângulo de rotação muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com a programação do ângulo de rotação (com AR) para interpolação envolvente, o máximo ângulo de rotação programável permitido é limitado se a envolvente está se movendo em direção ao círculo básico. O valor máximo é atingido se a envolvente toca o círculo básico. Com MD21016 $MC_INVOLUTE_AUTO_ANGLE_LIMIT = TRUE, cada ângulo é aceito sem alarme; se necessário, o ângulo é automaticamente limitado durante a interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14035 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto inicial inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na programação de interpolação envolvente, o ponto inicial da envolvente deve ser fora do círculo básico. O ponto central programado ou o raio deve ser adaptado de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14036 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto final inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na programação de interpolação envolvente, o ponto final da envolvente deve ser fora do círculo básico. O ponto central programado, o raio ou o ponto final devem ser adaptados de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14037 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: raio inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na programação de interpolação envolvente, o raio programado do círculo básico deve ser maior que zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14038 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente não definida: erro de ponto final

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ponto final programado não está na envolvente definida pelo ponto inicial, raio e ponto central do círculo básico. O desvio do final do raio efetivo a partir do valor programado é maior que o valor permitido especificado no MD21015 $MC_INVOLUTE_RADIUS_DELTA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14039 [Canal %1:] Bloco %2 envolvente: ponto final programado mais que uma vez

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na programação de interpolação envolvente, o ponto final pode ser programado com o identificador do eixo geométrico ou com ângulo de rotação com AR = valor. A programação simultânea do ponto final e do ângulo de rotação no mesmo bloco não é permitida, uma vez que o ponto final não estará precisamente definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14040 [Canal %1:] Bloco %2 erro no ponto final do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na interpolação circular, o raio do círculo do ponto inicial e do ponto final, ou o ponto central do círculo, são maiores do que o especificado no dado de máquina.

1. Na programação de raio o ponto inicial e o ponto final são idênticos fazendo com que a posição do círculo não seja determinada pelo ponto inicial ou ponto final.

2. Raio: A NCK calcula o raio a partir do ponto presente inicial e de outros Parâmetros programados do círculo para o ponto inicial e para o ponto final.

A mensagem de alarme aparece sempre que a diferença dos raios do círculo:

- seja superior ao valor no MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST (em raios pequenos, quando o raio programado for inferior ao quociente do dado de máquina MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST divido por MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR), ou

- seja superior ao raio programado multiplicado por MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR (em raios maiores, quando o raio programado for superior ao quociente do dado de máquina MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST dividido por MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR).

3. Pontos centrais: Um novo centro do círculo é calculado usando o raio do círculo na posição inicial. Encontra-se no meio da perpendicular posicionada na reta conexão do ponto inicial de círculo e do ponto final. O ângulo medido em radianos entre ambas as retas a partir do ponto inicial até o ponto central, calculado ou programado tem de ser inferior à raiz de 0.001 (correspondendo a cerca de 1,8 graus)

4. Circuito completo com INTERSEC:Circuito completo não permitido para a função INTERSEC

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.

Verificar MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST e MD21010 $MC_CIRCLE_ERROR_FACTOR. Caso os valores se encontrem dentro dos limites aceitáveis, deve-se programar com mais precisão no bloco do programa de peças, o ponto final do círculo ou o ponto central.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14045 [Canal %1:] Bloco %2 erro na programação tangencial de círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: O alarme pode ser causado pelo seguinte:
A direção da tangente não é definida durante a programação do círculo da tangente, por exemplo, porque nenhum outro conjunto de deslocamento foi programado antes do conjunto atual. Nenhum círculo pode ser formado a partir do ponto inicial e final, bem como da direção da tangente porque - visto do ponto inicial - o ponto final está localizado na direção oposta à indicada pela tangente.
Não é possível formar um círculo da tangente, pois a tangente está localizada perpendicularmente ao plano ativo.
No caso particular em que o círculo da tangente muda para uma linha reta, várias rotações de círculo completas foram programadas com TURN.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14048 [Canal %1:] Bloco %2 Núm. de rotações errado na programação do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na programação circular, um número inadmissível de rotações completas foi especificado.
A quantidade de rotações não pode ser negativa e deve ser maior que 1000000.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14050 [Canal %1:] Bloco %2 nível de encadeamento excedido nas operações aritméticas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No cálculo de expressões aritméticas em blocos NC, é utilizado um operando (Stack) com tamanho fixado. Em expressões muito complexas este Stack pode estourar. Isto pode também ocorrer com expressões extensivas nas ações síncronas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Dividir as expressões aritméticas complexas em vários outros blocos de cálculo mais simples.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14051 [Canal %1:] Bloco %2 erro aritmético no programa de peças

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - No cálculo de um elemento aritmético surgiu um estouro (p.ex. divisão por zero).
- Em um tipo de dados foi ultrapassada a faixa de valores representável.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Analisar o programa e corrigir a posição defeituosa do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14055 [Canal %1:] Bloco %2 Substituição de linguagem NC não permitida, código de erro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: O alarme aparece relacionado com uma substituição de linguagem NC configurada através do MD30465 $MA_AXIS_LANG_SUB_MASK. O código de erro %3 oferece informações mais detalhadas sobre a causa do problema:
Código de erro:
1: Foram programados vários eventos que conduzem à chamada do ciclo de substituição. É permitida apenas uma substituição por linha de programa de peça.
2: Para a linha de programa de peça com a substituição de linguagem NC também foi programada uma sincronização por blocos.
3: As variáveis de sistema $P_SUB_SPOSIT e $P_SUB_SPOSMODE foram chamadas fora de um ciclo de substituição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificar o programa do NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14060 [Canal %1:] Bloco %2 skip de nível inválido com skip de bloco diferencial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com 'skip de bloco diferencial' foi especificado um nível de skip maior que 7 (no conjunto uma especificação de valor para o skip de nível é imediatamente rejeitada pelo conversor como erro de sintaxe, isto é, só é possível 'suprimir bloco' ON/OFF em um nível).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Introduzir uma supressão de bloco (número após a barra) inferior a 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14065 [canal %1:] Bloco %2; erro no comando SPRINT/ISOPRINT: código de erro %4, informação %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Informação adicional
%4 = Código de erro

Explicação: Durante a interpretação do comando SPRINT e ISOPRINT foi detectado um erro, que é descrito em detalhes pelo parâmetro %4. Eventualmente o parâmetro %3 retorna informações adicionais sobre o problema ocorrido.
Lista dos códigos de erro (parâmetro %4):
1: Descrição de formato incorreta %3 detectada
2: Formato %.nP: Violação de faixa na conversão para número de 32 Bit
3: Formato %P: O caractere %3 não pode ser convertido para o código selecionado com o MD 10750 / $MN_SPRINT_FORMAT_P_CODE.
4: A extensão máxima da String de 400 Bytes foi excedida
5: Comando SPRINT/ISOPRINT programado com uma quantidade de parâmetros inválida
6: Parâmetros SPRINT/ISOPRINT programados com um tipo de dado não permitido
7: Formato %m.nP: Violação de faixa por causa do parâmetro n no MD 10751 / $MN_SPRINT_FORMAT_P_DECIMAL = 0

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o comando SPRINT e/ou ISOPRINT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14066 [canal %1:] Bloco %2; erro na saída para o dispositivo externo com o comando %3, código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando do programa de peça
%4 = Código de erro

Explicação: Ao processar os comandos ISOOPEN, ISOPRINT, ISOCLOSE ou EXTOPEN, WRITE, EXTCLOSE, um erro foi detectado que foi descrito em detalhes pelo código de erro.
Lista de códigos de erro:
1: dispositivo externo não pode ser aberto
2: dispositivo externo não está configurado
3: dispositivo externo configurado com trecho inválido
4: nenhum direito de acesso para o dispositivo externo
5: dispositivo externo já exclusivamente designado
6: dispositivo externo já designado em modo de compartilhamento
7: comprimento do arquivo maior que LOCAL_DRIVE_MAX_FILESIZE
8: número máximo de dispositivos externos excedidos
9: opção não ajustada para o LOCAL_DRIVE
11: V24 já ocupado pela função Easy-Message
12: A especificação Anexar/Substituir inconsistente com a extdev.ini
14: dispositivo externo não designado ou aberto
15: Erro ao escrever para o dispositivo externo
16: Trecho externo programado inválido
21: Erro ao encerrar o dispositivo externo
22: dispositivo externo não instalado (montado)
90: Intervalo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir a parametrização do comando ISOOPEN, ISOPRINT ou ISOCLOSE. Consulte também MD 10830 $MN_EXTERN_PRINT_DEVICE e MD 10831 $MN_EXTERN_PRINT_MODE.
Verificar a configuração do dispositivo externo no cartão de memória em /user/sinumerik/nck/extdev.ini e /oem/sinumerik/nck/extdev.ini.
Verificar a conexão e o funcionamento do dispositivo externo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14070 [Canal %1:] Bloco %2 memória de variáveis não é suficiente para chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma subrotina chamada não pode ser processada (aberta), porque a memória de dados interna a ser criada para utilização geral não é suficiente, ou porque a capacidade de memória disponível para as variáveis locais de programa ser muito reduzida. O alarme só ocorre em MDA.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Analisar o programa de peças se:
1. Nas definições das variáveis foi selecionado sempre o tipo de dados mais adequado (p.ex. REAL para bits de dados é incorreto; BOOL seria melhor)
2. As variáveis locais podem ser substituídas por variáveis globais?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14080 [Canal %1:] Bloco %2 destino de salto %3 não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Destino do Salto

Explicação: No caso de saltos condicionais e incondicionais, o destino do salto deverá ser um bloco com um Label (nome simbólico em vez de número de bloco). Se durante a busca na direção programada não for encontrado o ponto do salto, será gerado o alarme.
Para retornos parametrizavéis com RET para um bloco numerado ou label, o destino do salto no programa deve ser um bloco com numeração ou label (nome simbólico ao invés de número de bloco).
Para retornos acima de vários níveis (parâmetro 2), o destino do salto deve ser um bloco dentro do nível do próprio programa.
Para retornos com uma string definindo um destino, esta string a ser procurada deve ser um nome conhecido no controle e deve anteceder a numeração do bloco e/ou apenas um label .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o Programa de peças do NC quanto aos seguintes erros possíveis:
1. Verificar se o ponto do salto é idêntico ao Label.
2. A direção do salto está correta?
3. O Label terminou com dois pontos?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14082 [Canal %1:] Bloco %2 label %3 programa de peças não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Marca (label) inicial ou final

Explicação: O ponto inicial para repetições de parte do programa com instrução CALL <nome do programa> BLOCO <label inicial> TO <label final> não foi encontrado ou a mesma repetição de parte do programa foi chamada repetidamente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os labels de início e final do ponto do programa de repetição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14085 [Canal %1:] Bloco %2 instrução não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A instrução 'TML()' pode somente ser usada em subrotinas que substituem o comando T.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14088 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 posição duvidosa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Uma posição de eixo maior que 3.40e+38 incrementos foi programada. Este alarme pode ser suprimido com o bit 11 no MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14089 [Canal %1:] Conjunto %2 Função %3 não é mais suportada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String: função

Explicação: Uma função obsoleta foi programada ou acionada, que não é mais suportada na versão atual do software. A função em questão está nomeada no parâmetro 3.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: COMPON: substituir "COMPON" por "COMPCAD" e verificar os dados da máquina: MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP> = 80, MD28520 $MC_MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK> = 3, MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS> = 5, MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS>=10.
COMPCURV: substituir "COMPCURV" por "COMPCAD" e verificar os dados da máquina: MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP> = 80, MD28520 $MC_MM_MAX_AXISPOLY_PER_BLOCK> = 3, MD28530 $MC_MM_PATH_VELO_SEGMENTS>=5, MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS>=10.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14091 [Canal %1:] Bloco %2 função inválida, índice: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice

Explicação: Uma função programada ou ativada que não foi permitida no contexto atual do programa. A função de pergunta está codificada no parâmetro "índice":
Índice == 1: comando "RET" foi programado no nível principal do programa
Índice == 2: Conflito entre "Cancelar nível" / "Apagar o número de execuções" e "GET implícito"
Índice == 3: Conflito ASUP se inicia imediatamente após a seleção da overstore (até P3)
Índice == 4: MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programado em G75
Índice == 5: comando POSRANGE não foi programado na ação síncrona
Índice == 6: comando SIRELAY não foi programado em ação síncrona
Índice == 7: comando GOTOF/GOTOB/GOTO programado com uma variável de string em ação síncrona.
Índice == 8: Aplicação COA "gerador de corte" não ativa
Índice == 9: Compensação de raio de ferramenta ativa em G75
Índice == 10: Número de níveis de retorno muito alto, com RET (...xy) em vários níveis de programa
Índice == 11: A função não é implementada para esta variável

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Índice == 1: Substituir comando "RET" por M17/M30
Índice == 2: Após a chamada da subrotina que se refere ao "Cancelamento de plano"/"Deletar número de execuções", inserir um bloco auxiliar (p. ex. M99)
Índice == 3: Regravação de um bloco auxiliar (p. ex. M99), depois iniciar a ASUP (até P3)
Índice == 4: Para MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1: não ativar SUPA/G53/G153 no bloco G75
Índice == 5: Programar comando POSRANGE em sincronização
Índice == 6: Programar comando SIRELAY em sincronização
Índice == 7: Programar o comando GOTOF/GOTOB/GOTO com número de bloco ou label
Índice == 8: Carregar a aplicação COA "Gerador de corte"
Índice == 9: Compensação de raio de ferramenta ativa em G75

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14092 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é tipo incorreto de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Ocorreu um dos seguintes erros de programação:

1. A palavra-chave WAITP(x) "Esperar a mudança de blocos até que o eixo de posicionamento indicado tenha alcançado seu ponto final" foi utilizada para um eixo que não é nenhum eixo de posicionamento.

2. G74 "Abordagem do ponto de referência do programa" foi programado para um fuso. (Somente os endereços do eixo são permitidos.)

3. As chamadas POS/POSA foram utilizadas para um fuso. (Para o posicionamento do fuso, as chamadas SPOS e SPOSA devem ser programadas.)

4. Se o alarme ocorrer para a função "Abertura da rosca sem mandril correspondente" (G331), os seguintes motivos são concebíveis:

- O fuso mestre não está em operação controlada pela posição.
- Fuso mestre incorreto
- Fuso mestre sem codificador

5. O nome de um eixo que não está mais disponível foi programado, por exemplo, durante o uso de variáveis axiais como índice. Ou foi programado como o índice NO_AXIS.

6. Se 14092 for sinalizado conforme observação para a ação sincronizada do movimento do alarme 20140: cruze o eixo do comando, então as seguintes causas são possíveis:

- O eixo, no momento, está sendo cruzado pelo programa NC.
- Um movimento sobreposto está ativo para o eixo.
- O eixo está ativo como eixo escravo de um acoplamento.
- Uma compensação de interpolação, como uma compensação de temperatura, está ativa para o eixo.

7. PRESETON/PRESETONS foram programados para um eixo do canal desconhecido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:
- Corrigir o programa de peça de acordo com o erro mencionado.
- Programar SPOS.
- Selecionar o fuso mestre correto com SETMS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14093 [Canal %1:] Bloco %2 Intervalo de trajetória zero ou negativo em interpolação polinomial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na interpolação polinomial POLY foi programado um valor negativo ou 0, na instrução do comprimento do polinômio PL=....

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pressionar a tecla NC-Stop e selecionar com a softkey PROGRAM CORRECT a função 'correção de bloco'. O indicador de correção posiciona-se no bloco a ser corrigido.
Corrigir a indicação do valor abaixo PL = ...

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14094 [Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio programado maior que 3 para interpolação polinomial

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O grau do polinômio na interpolação polinomial resulta da quantidade de coeficientes programados de um eixo. O grau de polinômio máximo é 3, ou seja, os eixos seguem a função:
f(p) = a0 + a1 p + a2 p2 + a3 p3
O coeficiente a0 é a posição atual no início da interpolação e não é programado!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir a quantidade de coeficientes. O bloco de polinômio não pode exceder ao seguinte comprimento:
N1 POLY PO[X]=(1.11, 2.22, 3.33) PO[Y]=(1.11, 2.22, 3.33)
N1 PO[n]=... PL=44
n ... identificador de eixo, no máx. 8 eixos de avanço por bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14095 [Canal %1:] Bloco %2 círculo foi programado com raio zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O valor do raio programado para programação em raios é muito pequeno, no caso, o valor programado é menor que a metade da distância entre o ponto inicial e final.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14096 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de conversão não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Durante o andamento do programa, uma atribuição de valores para variáveis ou uma operação aritmética levou ao processamento de dados de tal maneira que eles têm de ser convertidos em um outro tipo. Isto faria com que a faixa de valores prevista fosse excedida.
Faixas de valores dos vários tipos de variáveis:
- REAL: Propriedade: Número fracional com ponto decimal, faixa de valores: +/-(2.2*10e-308 ... 1.8*10e308)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinais, faixa de valores: -2147483648 ... +2147483647
- BOOL: Propriedade: Valor real FALSE, TRUE, faixa de valores: 0,1
- CHAR: Propriedade: 1 caractere ASCII, faixa de valores: 0-255
- STRING: Propriedade: Sequência de caracteres (máximo de 100 valores), faixa de valores: 0-255
- AXIS: Propriedade: Endereços de eixos, faixa de valores: Identificador de canal
- FRAME: Propriedade: Informação geométrica, faixa de valores: ---

Visão geral dos tipos de conversões:
- de REAL para: REAL: sim, INT: sim*, BOOL: sim1), CHAR: sim*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de INT para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: se o valor 0 ...255, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de BOOL para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim, CHAR: sim, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de CHAR para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: sim, STRING: sim, AXIS: -, FRAME: -
- de STRING para: REAL: -, INT: -, BOOL: sim2), CHAR: só 1 caractere, STRING: sim, AXIS: -, FRAME: -
- de AXIS para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: sim, FRAME: -
- de FRAME para: REAL: -, INT: -, BOOL: -, CHAR: -, STRING: -, AXIS: -, FRAME: sim

1) O Valor <> 0 corresponde a TRUE, o valor ==0 corresponde a FALSE.
2) Tamanho da sequência 0 => FALSE, caso contrário TRUE.
3) Se existir só 1 caractere.

Não é possível converter do tipo AXIS e FRAME nem para o tipo AXIS e FRAME.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar a parte do programa, de forma a evitar que os valores previstos não sejam excedidos, p.ex. através da alteração de uma definição de variável.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14097 [Canal %1:] Bloco %2 string não pode ser convertida no tipo AXIS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A função selecionada AXNAME - conversão do parâmetro do tipa string transferido para um nome de eixo (valor de retorno) do tipo AXIS - não encontrou este identificador de eixo nos dados de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Verificação do parâmetro transferido (nome de eixo) da função AXNAME, para saber se um eixo geométrico, de canal ou de máquina foi projetado (configurado) com este nome através dos dados de máquina:
MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB
MD20060 $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB
MD20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB
.
Selecionar a string de transferência correspondente ao nome do eixo e, se necessário, alterar o nome de eixo nos dados da máquina. (Se deve ocorre uma mudança de nome através do programa de peça NC, então esta alteração deve ser validada primeiro através de um "POWER ON".)

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14098 [Canal %1:] Bloco %2 erro de conversão: não foi encontrado número válido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A string não é um número INT ou REAL válido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças. Se for uma entrada, é possível verificar se a string é um número por meio da função ISNUMBER predefinida com o mesmo parâmetro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14099 [Canal %1:] Bloco %2 resulta no encadeamento de string muito longo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O resultado do encadeamento de string fornece uma string que excede o comprimento máximo de string especificado pelo sistema.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Adapte o programa de peças. Com a função STRLEN, você pode consultar o tamanho da string de soma antes de executar a operação de encadeamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14102 **[Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio maior que 5 programado para vetor de orientação angular**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na interpolação polinomial programada como vetor angular, um grau de polinômio maior que 5 foi programado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14103 **[canal %1:] Bloco %2; erro %3 durante a chamada da função CORRTRAFO.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Explicação: Durante a ativação da função CORRTRAFO ocorreu um erro. O número do erro especifica a causa do erro.
Números de erro:
1: Não há nenhuma transformação ativa.
2: A transformação ativa atual não é uma transformação de orientação.
3: A transformação de orientação ativa não foi definida com cadeias cinemáticas.
10: O parâmetro de chamada _CORR_INDEX é negativo.
11: O parâmetro de chamada _CORR_MODE é negativo.
12: Referência inválida para a seção da cadeia parcial (1ª posição do _CORR_INDEX). O valor não pode ser maior que o número de eixos de orientação na cadeia parcial.
13: Referência inválida para o eixo de orientação de uma cadeia parcial (1ª posição do _CORR_INDEX). O valor deve ser menor que o número de eixos de orientação na cadeia parcial.
14: Referência inválida para uma cadeia parcial (10ª posição do _CORR_INDEX). Somente valores de 0 a 1 são permitidos (em referência à cadeia parcial ou de ferramenta). Este número de erro também ocorre se a cadeia parcial para o qual o _CORR_INDEX se refere não existe.
15: Na seção com referência do parâmetro _CORR_INDEX, nenhum elemento de correção é definido($NT_CORR_ELEM_P ou $NT_CORR_ELEM_T).
20: Modo de correção inválido (1ª posição do _CORR_MODE). Somente os valores 0, 1, 8, e 9 são permitidos.
21: Modo de correção inválido (10ª e / ou 100ª posição do _CORR_MODE). Ao ler uma variável de sistema, a 100ª posição deve sempre ser zero. Ao ler ou gravar uma direção de eixo, somente sua posição pode ser diferente de zero.
30: A 100ª posição do _CORR_MODE é inválida. Somente os valores 0 e 1 são permitidos.
31: A 1000ª posição do _CORR_MODE é inválida. Somente os vaores 0 e 1 são permitidos.
40: O vetor de direção a ser tomado como a direção do eixo é o vetor zero.
41: Na direção de um vetor de compensação, o desvio do valor atual é maior que o valor máximo definido nos dados de configuração 41610 $SN_CORR_TRAFO_LIN_MAX em pelo menos uma coordenada.
42: Na correção de um vetor de direção, o ângulo de desvio da direção atual é maior que o valor máximo definido nos dados de configuração 41611 $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX.
43: A tentativa de gravar uma variável de sistema foi refeitada devido à falta de uma autorização de gravação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Alterar a chamada da função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14109 **[Canal %1:] Bloco %2 movimentos de eixo linear e rotativo com transformação de orientação.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A interpolação tipo CP (código G grupo 49) não é permitida com uma transformação de orientação estática ativa caso eixos lineares e rotativos tenham que interpolar simultaneamente

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar no programa de NC:
Ativar transformação de orientação dinâmica.
Alterar código G para grupo 49.
Executar movimento de eixo linear e rotativo preferencialmente sucessivamente que simultaneamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14130 **[Canal %1:] Bloco %2 foram indicados demasiados valores de inicialização**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na configuração de uma array através de SET foi indicada uma quantidade de valores de inicialização maior que a quantidade de arrays especificadas no andamento do programa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir o número de valores de inicialização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14140 **[Canal %1:] Bloco %2 Programação da posição sem transformação não é permitida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma transformação deve estar ativa para programar informações de posição para uma posição de eixo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14144 **[Canal %1:] Bloco %2 Movimento PTP não permitido, código de erro %3.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: O movimento PTP desejado não é possível.
As causas dos erros são descritas em mais detalhes pelos seguintes códigos de erro.
- 1. Não é possível uma interpolação PTP com a transformação atualmente ativa.
- 2. A interpolação PTP e a correção do raio da ferramenta não devem estar ativas simultaneamente.
- 3. Os tipos de interpolação PTP PTPWOC e PTPWOC2 são permitidos apenas no caso de transformações de orientação.
- 4. A interpolação PTP e o COMPSURF não devem estar ativos simultaneamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14146 [Canal %1:] Bloco %2 movimento CP ou PTP não é permitido sem transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma transformação deve estar ativa para programar um código G, movimento CP ou PTP.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14149 [Canal %1:] Bloco %2 Erro %3 na seleção do tipo de condutor de ferramentas com o número %4.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro
%4 = Número do condutor de ferramentas

Explicação: Ocorreu um erro durante a ativação do condutor de ferramenta orientável com o número informado, cujos dados geométricos são lidos das cadeias cinemáticas.

Os dados geométricos de um condutor de ferramenta são lidos das cadeias cinemáticas se o bit0 estiver definido nos dados do sistema $TC_CARR_KIN_CNTRL[n].

O tipo do erro é indicado de forma mais precisa pelo número no código de erro.

Código de erro:

1 Não há elementos da cadeia cinemática disponíveis. Solução: Os dados da máquina MD18880 $MN_MM_MAXNUM_KIN_CHAIN_ELEM não devem ser iguais a zero.

2 Ocorreu um erro durante a análise do modelo da máquina cinemática.

3 O tipo do condutor de ferramenta é inválida. São permitidos somente os tipos "T", "P" e "M" (opcionalmente em letra maiúscula ou minúscula).

4 Não foi especificada nenhuma cadeia de ferramenta, isso significa que os dados do sistema $TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] estão vazios. Para os tipos de condutores de ferramenta "T" e "M", estes dados de sistema devem referir-se a um elemento de cadeia cinemática.

5 Não foi especificada nenhuma cadeia de ferramenta, isso significa que os dados do sistema $TC_CARR_KIN_PART_END[n] estão vazios. Para os tipos de condutores de ferramenta "P" e "M", estes dados de sistema devem referir-se a um elemento de cadeia cinemática.

6 O elemento de cadeia cinemática ao qual os dados do sistema $TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] se referem não foi encontrado.

7 O elemento de cadeia cinemática ao qual os dados do sistema $TC_CARR_KIN_PART_END[n] se referem não foi encontrado.

8 O elemento de cadeia cinemática ao qual os dados do sistema $TC_CARR_KIN_TOOL_END[n] foram encontrados, mas não possuem conexão com o elemento ROOT. Os elementos de cadeia cinemática são parte de um modelo de máquina válido somente se estiverem conectados por referências ao elemento ROOT.

9 O elemento de cadeia cinemática ao qual os dados do sistema $TC_CARR_KIN_PART_END[n] foram encontrados, mas não possuem conexão com o elemento ROOT. Os elementos de cadeia cinemática são parte de um modelo de máquina válido somente se estiverem conectados por referências ao elemento ROOT.

10 O elemento de cadeia cinemática ao qual os dados de sistema $TC_CARR_KIN_TOOL_START[n] referem-se não faz parte da cadeia cinemática que forma a conexão entre o elemento ROOT na extremidade final da cadeia de ferramentas ($TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]).

11 O elemento de cadeia cinemática ao qual os dados de sistema $TC_CARR_KIN_PART_START[n] referem-se não faz parte da cadeia cinemática que forma a conexão entre o elemento ROOT na extremidade final da cadeia de ferramentas ($TC_CARR_KIN_PART_END[n]).

12 A cadeia cinemática (cadeia de ferramentas) que forma a conexão entre o elemento ROOT e a extremidade final da cadeia de ferramentas ($TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]) contem muitos elementos.

13 A cadeia cinemática (cadeia de ferramentas) que forma a conexão entre o elemento ROOT e a extremidade final da cadeia de ferramentas ($TC_CARR_KIN_PART_END[n]) contem muitos elementos.

14 A cadeia cinemática (cadeia de ferramentas) que forma a conexão entre o elemento ROOT e a extremidade final da cadeia de ferramentas ($TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]) contem muitos eixos rotativos. Com o tipo de condutor de ferramentas "T", são permitidos no máximo 2 eixos rotativos na cadeia, enquanto com o tipo "M", é permitido no máximo um.

15 A cadeia cinemática (cadeia de ferramentas) que forma a conexão entre o elemento ROOT e a extremidade final da cadeia de ferramentas ($TC_CARR_KIN_PART_END[n]) contem muitos eixos rotativos. Com o tipo de condutor de ferramentas "P", são permitidos no máximo 2 eixos rotativos na cadeia, enquanto com o tipo "M", é permitido no máximo um.

16 A cadeia cinemática (cadeia de ferramentas) que forma a conexão entre o elemento ROOT e a extremidade final da cadeia de ferramentas ($TC_CARR_KIN_TOOL_END[n]) não contem nenhum eixo rotativo, esta cadeia deve conter pelo menos um.

17 A cadeia cinemática (cadeia de ferramentas) que forma a conexão entre o elemento ROOT e a extremidade final da cadeia parcial ($TC_CARR_KIN_PART_END[n]) não contem nenhum eixo rotativo, esta cadeia deve conter pelo menos um.

18. A cadeia cinemática (cadeia de ferramentas) para definição do condutor de ferramenta contém um elemento do tipo "AXIS_LIN_VIRT" que não é permitido pelo condutor de ferramenta (eixo linear "virtual").

19. A cadeia cinemática (cadeia de peças) para definição do condutor de ferramenta contém um elemento do tipo "AXIS_LIN_VIRT" que não é permitido pelo condutor de ferramenta (eixo linear "virtual").

20. A cadeia cinemática (cadeia de ferramentas) para definição do condutor de ferramenta contém um elemento do tipo "AXIS_ROT_VIRT" que não é permitido pelo condutor de ferramenta (eixo rotativo "virtual").

21. A cadeia cinemática (cadeia de peças) para definição do condutor de ferramenta contém um elemento do tipo "AXIS_ROT_VIRT" que não é permitido pelo condutor de ferramenta (eixo rotativo "virtual").

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija os dados incorretos na definição do condutor de ferramentas, ou a definição incorreta das cadeias cinemáticas utilizadas para parametrizar o condutor de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14150 [Canal %1:] Bloco %2 número de porta-ferramenta incorretamente programado ou declarado (MD)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programado um número de porta-ferramenta negativo ou superior ao do dado de máquina MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado. Programe um número de suporte de ferramenta válido ou adapte MD 18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14151 [Canal %1:] Bloco %2 rotação não permitida do porta-ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi ativado um porta-ferramenta com um ângulo de rotação diferente de zero, apesar do eixo correspondente não estar definido. Um eixo de rotação não está definido quando todos os três componentes de direção são zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Defina o ângulo de rotação para zero ou defina o eixo rotativo associado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14152 [Canal %1:] Bloco %2 porta-ferramenta: Orientação inválida. Código de erro: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: Foi feita uma tentativa de definir uma orientação de ferramenta por meio do Frame ativo, que não pode ser alcançado com a cinemática do suporte de ferramentas atual.
Esse comportamento pode ser causado pelo seguinte:
- Os dois eixos rotativos do suporte de ferramentas não são perpendiculares um ao outro.
- O suporte de ferramentas possui menos de dois eixos rotativos;
- As posições dos eixos rotativos devem ser definidas para violar as limitações correspondentes dos eixos.
Um código de erro é emitido com o alarme, que especifica a causa em detalhes:
1: o 1º eixo rotativo da primeira solução viola o limite inferior
2: o 1º eixo rotativo da primeira solução viola o limite superior
10: o 2º eixo rotativo da primeira solução viola o limite inferior
20: o 2º eixo rotativo da primeira solução viola o limite superior
100: o 1º eixo rotativo da segunda solução viola o limite inferior
200: o 1º eixo rotativo da segunda solução viola o limite superior
1000: o 2º eixo rotativo da segunda solução viola o limite inferior
2000: o 2º eixo rotativo da segunda solução viola o limite superior
3: A orientação necessária não pode ser definida com a configuração de eixo fornecida
Vários dos códigos de erro que indicam uma violação dos limites do eixo podem ocorrer simultaneamente
Como, ao violar um limite de eixo, é feita uma tentativa de alcançar uma posição válida dentro dos limites de eixo permitidos adicionando ou subtraindo múltiplos de 360 graus, não é - se isso não for possível - definido inequivocamente se o limite de eixo inferior ou superior foi violado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças:
- Use TCOABS em vez de TCOFR.
- Ative um Frame diferente.
- Altere os dados do suporte de ferramentas.
- Mude o plano de usinagem G17-G19.
Se o alarme não puder ser excluído e um alarme adicional 14710 for gerado no caso de RESET, os dados da máquina 20126 $MC_TOOL_CARRIER_RESET_VALUE devem ser ajustados para zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14153 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de porta-ferramenta desconhecido: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Tipo do porta-ferramenta.

Explicação: Foi declarado um tipo inválido de porta-ferramenta em $TC_CARR23[ ]. Somente são permitidos: t, T, p, P, m, M.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Altere o conteúdo dos dados do suporte da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14154 [Canal %1:] Bloco %2 a entrada da correção fina no parâmetro %3 do porta-ferramenta orientável %4 é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro inválido do porta-ferramenta orientável
%4 = Número do porta-ferramenta orientável

Explicação: O valor máximo válido numa correção fina de um porta-ferramenta orientável, é limitado pelo dado de máquina MD20188 $MC_TOCARR_FINE_LIM_LIN para grandezas lineares e pelo dado de máquina MD20190 $MC_TOCARR_FINE_LIM_ROT para grandezas rotativas. O alarme somente ocorre quando o dado de ajuste SD42974 $SC_TOCARR_FINE_CORRECTION for diferente de zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Inserir valor válido de correção fina

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14155 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida do frame básico para o offset de porta ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se uma seleção de suporte de ferramentas causar uma alteração no offset da mesa, um frame básico válido deve estar definido para armazenar esse deslocamento. Consulte os dados da máquina MD20184 $MC_TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Modifique o programa de peças.
Altere o MD20184 $MC_TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14156 [Canal %1:] Erro tool carrier ativação com reset

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Os parâmetros em MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK necessitam que um suporte de ferramenta arientável ativo seja mantido após reset. Isto é feito cancelando a seleção anterior do suporte de ferramentas e então selecionando novamente ele com dados que devem ter sido modificados. Se um erro ocorrer durante a nova seleção, este alarme será emitido (como aviso) e então uma tentativa será feita para selecionar o suporte de ferramentas orientável nos ajustes iniciais. Se esta segunda tentativa for bem sucedida, o ciclo interrompido continuará sem qualquer alarme.
Tipicamente o alarme ocorre somente quando um suporte de ferramenta orientável anterior tenha sido definido com TCOFR, e as direções dos eixos tenham sido trocadas antes do reset, de tal modo que os parâmetros adequados para o frame associado não sejam mais possíveis. Se houverem outras causas para o alarme, resultará em um alarme também sendo enviado na tentativa em selecionar os parâmetros iniciais, sendo também mostrado claramente em texto

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o programe

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14157 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação inválida em MOVT

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se MOVT for programado, a interpolação linear ou de spline (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE, CSPLINE) deverá estar ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14159 [Canal %1:] Bloco %2 programados mais que dois ângulos com ROTS ou AROTS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um frame de rotação é descrito, usando ângulos sólidos, com as instruções ROTS e AROTS. Podem ser programados, no máximo, dois ângulos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14160 [Canal %1:] Bloco %2 seleção do comprimento de ferramenta sem declaração de um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se, na correção de comprimento de ferramenta com palavra H e G43 / G44 no modo ISO_2 através do dado de máquina MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44, estiver ativada a variante C (comprimento de ferramenta produz efeito no eixo programado), pelo menos um eixo geométrico deverá ser declarado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Modifique o programa de peças.
Altere o MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14161 [Canal %1:] Bloco %2 Erro %3 ao solicitar a função CORRTC.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Explicação: Um erro ocorreu quando a função CORRTC foi solicitada. O número do erro especifica a causa do erro.
Números de erro:
1: Sem transporte de ferramenta ativo.
2: O transporte de ferramentas ativo não foi definido com as cadeias cinemáticas.
10: O parâmetro de chamada _CORR_INDEX é negativo.
11: O parâmetro de chamada _CORR_MODE é negativo.
12: Referência inválida à seção de uma cadeia parcial (_CORR_INDEX).
13: Sem elemento de correção ($TC_CARR_CORR_ELEM) definido na seção mencionada no parâmetro _CORR_INDEX.
20: O dígito 100s de _CORR_MODE é inválido. Somente os valores 0 e 1 são permitidos.
21: O dígito 1000s de _CORR_MODE é inválido. Somente os valores 0 e 1 são permitidos.
30: Na correção de um vetor de compensação, o desvio do valor atual em ao menos uma coordenada é maior que o valor máximo especificado pela configuração de dados SD41612 $SN_CORR_TOCARR_LIN_MAX. em ao menos uma coordenada.
31: A tentativa de gravar um sistema variável foi rejeitada devido à falta de autorização para edição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Alterar a chamada da função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14162 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 na ativação da função CUTMOD ou CUTMODK

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: Ocorreu um erro durante a ativação da função CUTMOD ou CUTMODK. O tipo de erro é precisado pelo número do código de erro:

Para erros com códigos de erro menores que 100, o MD20125 $MC_CUTMOD_ERR pode ser usado para determinar se o status do erro deve levar à emissão de um alarme e se o alarme deve ser apenas exibido ou também acionar uma parada do programa.

Erros com códigos de erro maiores ou iguais a 100 sempre levam a uma parada do programa.

Código de erro:

1 Nenhuma direção de corte válida foi definida para a ferramenta ativa.

2 Os ângulos da aresta de corte (ângulo de folga e ângulo do suporte) da ferramenta ativa são zero.

3 O ângulo de folga da ferramenta ativa tem um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 180 graus).

4 O ângulo do suporte da ferramenta ativa tem um valor não permitido (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).

5 O ângulo da ponta da ferramenta ativa possui um valor não permitido (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).

6 A combinação de aresta de corte e ângulo de suporte da ferramenta ativa não é permitida (para as posições de aresta de corte de 1 a 4, o ângulo de suporte deve ser maior ou igual a 90 graus, para as posições de aresta de corte de 5 a 8, ele deve ser inferior a ou igual a 90 graus).

7 A ponta da ferramenta não está localizada no nível de usinagem e o ângulo GAMMA entre a ponta da ferramenta e o nível de usinagem excede o limite superior especificado usando os dados de ajuste SD42998 $SC_CUTMOD_PLANE_TOL.

8 A ponta da ferramenta não está localizada no nível de usinagem. o valor total do ângulo ALPHA é maior que 1 grau. O ângulo ALPHA é o ângulo de rotação em torno do eixo de coordenadas, que é perpendicular ao eixo de rotação do ângulo BETA e ao eixo de rotação do ângulo GAMMA (para G18 o eixo X).

100 A matriz de rotação a ser usada para calcular a modificação da posição da aresta de corte não descreve uma rotação pura, isto é, ela contém espelhamentos, representações em escala ou cisalhamentos.

101 Quando o CUTMODK está ativado, não há transformação de orientação válida ativa. Uma transformação de 5 ou 6 eixos definida com cadeias cinemáticas deve estar ativa.

102 O comando por voz "CUTMODK" foi acessado com um parâmetro inválido. Apenas os parâmetros "NEW", "CLEAR", "ON" e "OFF" são permitidos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir os dados de ferramenta ou modificar o programa de peças.
Como alternativa, omitir o alarme para todos os erros com os números de erro menores que 100 com o auxílio de MD20125 $MC_CUTMOD_ERR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14163 [Canal% %1:] Bloco %2 Porta-ferramentas: o sistema de dentes de Hirth não é um divisor do círculo completo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O valor do incremento de Hirth (em graus) em pelo menos um eixo não é um divisor do ângulo total. Isso pode se tornar um problema para a exibição se, por exemplo, uma solução negativa, que corresponda à engrenagem de Hirth, for aumentada em 360 graus. O resultado não será mais divisível pelo incremento de Hirth.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Defina o ângulo de rotação para zero ou defina o eixo rotativo associado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14165 [Canal %1:] Bloco %2 número ISO H/D selecionado %3 não é compatível com a ferramenta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número H/D do modo ISO
%4 = Número da ferramenta

Explicação: Se em modo ISO_2 ou ISO_3 for programado um número H ou D, então este deverá estar presente na ferramenta ativa. A ferramenta ativa também pode ser a última ferramenta carregada no fuso mestre ou porta-ferramentas mestre. Se este número H ou D não existir nesta ferramenta, será emitido este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Defina o número ISO H/D corretamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14166 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 Programação de um offset de comprimento de ferramenta com TOFF / TOFFL

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: Ocorreu um erro ao programar um offset do comprimento da ferramenta com TOFF ou TOFFL. Informações mais precisas sobre o tipo de erro são fornecidas pelo número do código do erro:
Erro de código
1 Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFF) em duplicidade em um conjunto.
2 Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFFL) em duplicidade em um conjunto.
3 Os componentes de offset de comprimento de ferramenta foram programados em um conjunto com TOFF e TOFFL.
4 Um índice deve ser especificado quando um offset de comprimento de ferramenta é programado com TOFF, o formato TOFF= .... não é permitido.
5 Um índice ilegal foi especificado ao programar o TOFFL (valores permitidos 1..3).
6 Um eixo ilegal foi especificado como índice ao programar o TOFF. Somente eixos geométricos são permitidos. Também pode ocorrer com o TRAFOOF se o TOFFON estiver ativo e nenhum eixo geométrico for conhecido sem transformação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o bloco de programa com erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14170 [Canal %1:] Bloco %2 tipo de interpolação inválida na correção de comprimento de ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se a correção da ferramenta (G43/G44) for ativada no modo de linguagem ISO_M, a interpolação linear deverá ser ativada como tipo de interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14180 [Canal %1:] Bloco %2 número H %3 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código H do modo ISO

Explicação: O número H indicado não está atribuído a nenhuma ferramenta (ISO_M)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14185 [Canal %1:] Bloco %2 Código D %3 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código D do modo ISO

Explicação: O número D indicado não está atribuído a nenhuma ferramenta (modo de linguagem ISO_M)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14196 [Canal %1:] Bloco %2 erro %3 durante interpretação do $SC_CUTDIRMOD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Explicação: Ocorreu um erro durante a interpretação das strings contidas no dado de ajuste SD42984 $SC_CUTDIRMOD. Este dado de ajuste sempre é lido durante uma nova seleção de um corte. O número de erro indica a causa do erro:
1: A string apenas consiste de espaços vazios ou de um sinal
2: Nome de frame desconhecido após $P_
3: Nenhum ponto duplo após o primeiro nome de frame válido
4: Memória insuficiente durante a criação interna de um frame
5: Índice inválido de frame
6: Detectados outros caracteres após a string completa
7: Falta o segundo nome de frame após o ponto duplo
8: Rotação inadmissível de frame (as normais da superfície estão giradas uma contra outra em 90 graus ou mais)
9: Corrente inválida de frame (o primeiro frame deve estar na frente do segundo frame na corrente de frame)
10: Nome inválido de eixo
11: O eixo não é um eixo rotativo
12: String inválida que não pode ser atribuída em nenhum dos tipos de erro 1 a 11
20: Indicação inválida de ângulo (valor numérico)
30: Ângulo inválido de rotação (nenhum múltiplo inteiro de 90 graus)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Entre com uma string válida no SD42984 $SC_CUTDIRMOD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14197 [Canal %1:] Bloco %2 número D e número H programados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Palavra D e palavra H foram programadas simultaneamente

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14199 [Canal %1:] Bloco %2 mudança de plano não permitida para ferramenta com componente de

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Caso uma ferramenta tenha um componente de desgaste ou de comprimento, que seja avaliada para um eixo transversal com valor em diâmetro (Bit 0 e/ou Bit 1 ativados no MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK) e neste dado de máquina esteja colocado adicionalmente o Bit 2, a ferramenta em questão só pode ser utilizada no plano ativo na seleção da ferramenta. Uma mudança de plano provocará este alarme.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Modifique o programa de peças.
Redefina o bit 2 no MD20360 $MC_TOOL_PARAMETER_DEF_MASK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14200 [Canal %1:] Bloco %2 raio polar negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: No ponto final da especificação do bloco de posicionamento com G00, G01, G02 ou G03 com coordenadas polares, o raio polar indicado sob a instrução RP=... é negativo.

Definição dos termos:

- Indicação do ponto de fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).

- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polar, referentes ao ponto de referência selecionado com função G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero no atual WCS, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças do NC - introduções admissíveis para o raio polar são apenas valores absolutos positivos que indicam a distância entre o pólo atual e o ponto de chegada do bloco. (A direção é determinada com o ângulo polar AP=...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14210 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo polar demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na especificação do fim de um bloco de posicionamento com G00, G01, G02 ou G03 nas coordenadas polares, foram ultrapassados os valores permitidos para o ângulo polar que é programado com a instrução AP=... . Este abrange a área de -360 a +360 graus com uma correção de 0.001 grau.

Definição de termos:

- Especificação do fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (funções preliminares: G00/G01/G02/G03).

- Nova definição do pólo com ângulo e raio polares referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... no último ponto programado do plano, G111 ... no ponto zero do sistema atual de coordenadas da peça a trabalhar (Trabalho), G112 ... referente ao último pólo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças do NC - os valores permitidos para o ângulo polar situam-se entre os valores -360 graus e +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14250 [Canal %1:] Bloco %2 raio polar negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na nova determinação do pólo com G110, G111 ou G112 nas coordenadas polares, o raio polar indicado com a instrução RP=... é negativo. Só são admissíveis valores positivos absolutos.

Definição de termos:

- Indicação do fim de um bloco com ângulo e raio polares referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).

- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares, referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero da peça a trabalhar atual, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças NC - introduções válidas para o raio polar só são valores positivos absolutos que indicam a diferença entre o ponto de referência e o novo pólo. (A direção é determinada pelo ângulo polar AP=...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14260 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo polar demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na nova determinação do pólo com G110, G111 ou G112 nas coordenadas polares, foram ultrapassados os valores do ângulo polar que é indicado sob a instrução AP=... . Este abrange a área de -360 a +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.
Definição de termos:
- Indicação do fim de um Bloco com ângulo e raio polares, referentes ao pólo atual (Condições de percurso: G00/G01/G02/G03).
- Nova determinação do pólo com ângulo e raio polares, referentes ao ponto de referência selecionado com a condição G. G110 ... último ponto programado do plano, G111 ... ponto zero da peça a trabalhar atual, G112 ... último pólo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças NC - os valores de introdução permitidos para o ângulo polar encontram-se entre -360 graus e +360 graus com uma Correção de 0.001 graus.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14270 [Canal %1:] Bloco %2 pólo programado de forma incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na determinação do pólo foi programado um eixo que não faz parte do plano de trabalho selecionado. A programação nas coordenadas polares refere-se sempre ao plano ativado com G17 a G19. O mesmo se aplica à determinação de um novo pólo com G110, G111 ou G112.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças do NC. Só podem ser programados os dois eixos geométricos que definem o plano atual a trabalhar.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14280 [Canal %1:] Bloco %2 coordenadas polares programadas de forma incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O fim do bloco indicado foi programado no sistema de coordenadas polares (com AP=..., RP=...) como também no sistema de coordenadas cartesiano (endereço de eixos X, Y,...).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças do NC - o movimento do eixo só pode ser indicado em um sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14290 **[Canal %1:] Bloco %2 grau de polinômio programado maior que 5 para interpolação polinomial**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na interpolação polinomial, foi programado um grau de polinômio maior que cinco. Só é possível programar, no máximo, polinômios do 5.° grau.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14300 **[Canal %1:] Bloco %2 sobreposição do nônio ativada incorretamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - Avanço da manivela eletrônica ativada incorretamente:
- 1. Para eixos de posição.
- Avanço da manivela eletrônica programada para eixos de indexação:
- Posição não programada.
- FA e FDA programado para o mesmo eixo no bloco.
- 2. Para eixos de contorno.:
- Posição não programada
- G60 não ativo
- Primeiro grupo G incorreto (apenas G01 a CIP)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14320 **[Canal %3:] Eixo %4: Manivela %1 usada em duplicidade (%2).**

Parâmetros: %1 = Nônio número
%2 = Uso
%3 = canal
%4 = Eixo

Explicação: Alarme informativo, indicando que o nônio mencionado está sendo utilizado duas vezes:
O segundo parâmetro fornece a explicação:
1: Bloco com correção de nônio axial para este eixo não pode ser executado porque o nônio para este eixo executa um movimento DRF
2: Bloco com correção de velocidade de trajetória não pode ser executado porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
3: Bloco com contorno via nônio não pode ser executado porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
4: Eixo de PLC com correção de nônio axial não pode ser iniciado imediatamente porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo
5: O eixo é um eixo recíproco com correção de nônio axial; o movimento recíproco não pode ser iniciado imediatamente porque o nônio executa um movimento DRF para este eixo.
6: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque uma correção de nônio axial está ativa para este eixo com nônio.
7: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque uma correção de velocidade de deslocamento via nônio está ativa e o eixo pertence a este deslocamento.
8: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque um contorno via nônio está ativo e o eixo pertence a este deslocamento.
9: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque é um eixo de PLC com correção via nônio ativa
10: O movimento DRF para este eixo não pode ser executado porque o eixo está ativo como eixo recíproco com correção via nônio.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Utilize o nônio para somente uma finalidade de cada vez.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

14400 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio da ferramenta ativa na comutação da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitida uma mudança da transformação com a correção do raio da ferramenta ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Antes de uma mudança de transformação proceder com G40 à correção do raio da ferramenta no programa de peças do NC (em um bloco com G00 ou G01).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14401 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não existente. Código de erro %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: A transformação pretendida não está disponível. A causa do erro é explicada melhor pelo código de erro.

1: Sem transformações disponíveis.

2: Sem transformações do tipo "eixo inclinado" disponíveis.

3: Sem transformações de orientação disponíveis.

4: Sem transformações de transmissão disponíveis.

5: Sem transformações tracyl disponíveis.

6: Sem transformações encadeadas disponíveis.

7: Sem transformações OEM disponíveis.

8: Sem transformações de orientação OEM disponíveis.

22: As transformações pretendidas do tipo "eixo inclinado" não foram encontradas.

23: As transformações de orientação não foram encontradas.

24: As transformações de transmissão não foram encontradas.

25: As transformações tracyl não foram encontradas.

26: As transformações encadeadas não foram encontradas.

40: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas. Entretanto, nenhuma destas transformações foi habilitada (MD18866 $MN_MM_NUM_KIN_TRAFOS é zero).

41: Nenhum nome de transformação (primeiro parâmetro de chamada) foi especificado para a chamada de transformação TRAFOON.

42: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas. Entretanto, nenhuma transformação com o nome especificado foi encontrada.

43: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas cujo nome fora alterado desde a última ativação. Os dados da transformação alterada não se tornaram ativos até depois de um NEWCONF ou RESET.

44: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas. Mas o nome indicado está vazio (sequência de zero)

45: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas. Entretanto, as variáveis de sistema $NT_NAME[..] estão todas vazias.

46: Houve uma tentativa para ativar uma transformação definida por correntes cinemáticas. O nome de transformação indicado foi encontrado mais de uma vez no arranjo de variáveis de sistema $NT_NAME.

52: Houve uma tentativa de ativar uma transformação RESET definida por correntes cinemáticas (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME). Mas nenhuma transformação foi encontrada com o nome indicado.

55: Houve uma tentativa de ativar uma transformação RESET definida por correntes cinemáticas (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME). Entretanto, as variáveis de sistema $NT_NAME[..] estão todas vazias.

56: Houve uma tentativa de ativar uma transformação RESET definida por correntes cinemáticas (MD20142 $MC_TRAFO_RESET_NAME). O nome de transformação indicado foi encontrado mais de uma vez no arranjo de variáveis de sistema $NT_NAME

.201: Uma transformação foi parametrizada incorretamente.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Os códigos de erro 1 a 6 indicam que o controle não contém software necessário. A transformação não pode nem ser ativada pelo parâmetro da máquina ou dados da opção.

Para os códigos de erro restantes:

Modificar o programa de peças; programar as transformações definidas somente.

Verificar MD24... $MC_TRAFO_TYPE_... (atribuir a transformação à operação do programa de peças).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14402 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na troca da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitida uma troca da transformação em um deslocamento spline em curva. A sequência de blocos spline tem que ser concluída.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14404 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inválida na seleção da transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu um erro na seleção da transformação.
Possíveis causas do erro:
- Um dos eixos comandado pela transformação ficou bloqueado porque:
- está sendo utilizado por um outro canal (-> desbloquear)
- encontra-se no modo fuso (-> desbloquear com SPOS)
- encontra-se no modo POSA (-> desbloquear com WAITP)
- é um eixo Pos concorrente (-> desbloquear com WAITP)
- A parametrização feita via dados de máquina está incorreta
- A parametrização do eixo ou do eixo geométrico na transformação está incorreta,
- Dados de máquina incorretos (-> alterar os dados de máquina, reiniciar)

Atenção: Todos os eixos bloqueados devem ser indicados através do alarme 14092 ou alarme 1011 ao invés do alarme 14404.

Causas de erros dependentes da transformação podem ser em: TRAORI: -
TRANSMIT:
- A posição atual do eixo da máquina é inadequada para a seleção (p.ex. Seleção no pólo) (-> alterar um pouco a posição)
- A parametrização através dos dados de máquina está incorreta
- Necessidades especiais referentes ao eixo de máquina não foram atendidas (p.ex.. eixo circular não é um eixo modular) (-> alterar os dados de máquina, reinicializar).

TRACYL:
O parâmetro programado na seleção da transformação não é permitido.
TRAANG:
- O parâmetro programado na seleção da transformação não é permitido.
- A parametrização através dos dados de máquina está incorreta
- O parâmetro está incorreto (p.ex. TRAANG: valor do ângulo desfavorável) (-> Alterar dados de máquina, reiniciar)

Transformação persistente:
- Dados de máquina para transformação persistente estão incorretos. (-> considerar dependências, alterar dados de máquina, reiniciar)

Somente para ciclos compilados ativos 'transformação OEM':
O eixo envolvido na transformação deve ser referenciado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/depamento de service autorizado. Alterar programa de peças ou alterar dados de máquina.
Somente para ciclos compilados ativos 'transformação OEM':
Primeiramente referencie o eixo antes de selecionar a transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14406 [Canal %1:] Bloco %2 Erro de parâmetro %3 ao chamar uma transformação.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Explicação: Ocorreu um erro durante a tentativa de ativação de uma transformação. A causa do erro é indicada de maneira mais precisa pelo código de erros abaixo

- 80. Os eixos geométricos são (quase) linearmente dependentes, ou seja, dois eixos geométircos são quase paralelos ou três eixos geométricos se encontram em um plano.
- 81. Um eixo de orientação não é permissível ou não está suficientemente parametrizado como fuso (com $NT_CNTRL, $NT_ROT_AX_CNT).
- 90. Foi parametrizado mais de um eixo inclinado na definição de uma transformação TRANSMIT ou TRACYL com cadeias cinemáticas.
- 91. Direção não permitida para um eixo inclinado na definição de uma transformação TRANSMIT ou TRACYL com cadeias cinemáticas. O eixo inclinado não se encontra em um plano principal.
- 92. O eixo polar e o eixo longitudinal não estão paralelos numa transformação TRANSMIT ou TRACYL.
- 93. O eixo radial deve ser perpendicular ao eixo polar se não houver nenhum eixo longitudinal.
- 94. O eixo central de offset deve ser perpendicular ao eixo polar se não houver nenhum eixo longitudinal.
- 120. Durante o redirecionamento de uma transformação TRAANG para uma transformação definida numa cadeia cinemática, foi informado como parâmetro um ângulo que não é igual ao ângulo definido pelas cadeias cinemáticas.
- 121. Durante o redirecionamento de uma transformação TRAANG para uma transformação definida numa cadeia cinemática, foi informado como parâmetro um ângulo, apesar de o ângulo do eixo inclinado não estar definido. Esse caso ocorre quando há mais de um eixo inclinado ou se o eixo inclinado não estiver no plano principal.
- 150. Na chamada de uma transformação TRACYL não foi especificado um valor para o diâmetro de referência ou de trabalho.
- 200. A transformação só pode ser ativada numa cadeia de transformação, e não como uma transformação individual.
- 250. O vetor de rotação do eixo não está paralelo ao eixo Z do WCS (ver $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM). O elemento a ser inserido aqui precisa ser o último elemento na cadeia da tabela que não seja um eixo rotativo. (Se a peça da cadeia da tabela antes de $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM contiver eixos rotativos, saltos WKS ocorrerão o que viola (como descrito acima) os pré-requisitos de ativação).
- 251. A ferramenta está orientada incorretamente. A ferramenta deve apontar para o centro de rotação quando TRAINT é requisitado.

****

Os seguintes códigos de erro são emitidos apenas com transformações OEM se um erro for detectado durante a seleção de uma transformação:

- 1000. A direção básica da orientação da ferramenta deve ser paralela a um dos eixos de coordenadas X, Y ou Z.
- 1001. A direção básica da orientação da ferramenta não deve apontar para a direção X.
- 1002. A direção básica da orientação da ferramenta não deve apontar para a direção Y.
- 1003. A direção básica da orientação da ferramenta não deve apontar para a direção Z.
- 1004. O vetor normal da ferramenta na posição básica deve ser paralelo a um dos eixos de coordenadas X, Y ou Z.
- 1005. O vetor normal da ferramenta na posição básica não deve apontar para a direção X.
- 1006. O vetor normal da ferramenta na posição básica não deve apontar para a direção Y.
- 1007. O vetor normal da ferramenta na posição básica não deve apontar para a direção Z.

Nota: Os códigos de erro 1000 - 1007 só podem ocorrer se $NC_IGNORE_TOOL_ORIENT = FALSE (valor default) e a ferramenta ativa contiver orientações não permitidas.

Neste caso, as orientações básicas definidas nas variáveis $NT_BASE_ORIENT ou $NT_BASE_ORIENT_NORMAL não são mais válidas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir parametrização incorreta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14407 [Canal %1:] Bloco %2 O eixo constante %3 tem uma posição inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Um eixo cuja posição não puder ser alterada em uma transformação ativa está numa posição não permitida durante a ativação da transformação.
As posições permitidas estão descritas na documetnação relevante da transformação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Antes de ativar a transformação, deslocar o eixo afetado para uma posição permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14408 [Canal %1:] Conjunto %2 Transformação TRAINT e a função não podem estar ativos simultaneamente. (%3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do erro

Explicação: TRAINT não pode ser operado com as seguintes funções.
- 10. CUT3DC, CUT3DF, CUT3DCD, CUT3DFF, CUT3DFS, CUT3DCC, CUT3DCCD, CUT3DFD
- 20. PTP, PTPG0, PTPWOC, PTPWOC2
- 30. G17, G19
- 40. G33, G331, G332, G334, G335, G34, G35
- 50. TOFFON
- 60. TOWMCS, TOWWCS, TOWBCS, TOWTCS, TOWKCS
- 70. DIAMONA, DIACYCOFA, DIAM90A, DIAMOFA
- 80. G63
- 90. G961, G962, G97, G971, G972
- 100. LFON
- 110. DRIVE
- 120. NPV (G54, G55, etc.), TRANS, ROT, MIRROR, SCALE, ATRANS, AROT, AMIRROR, ASCALE
- 130. G53, G153, SUPA, SUPD
- 140. O tipo de ferramenta precisa estar entre 500 e 599.
- 150. SPCOF
- 160. Lookahead extendido está ativo MD20443 $MC_LOOKAH_FFORM[n]=1, n=código de grupo G 59

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Eliminar a parametrização incorreta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14409 [Canal %1:] Bloco %2: a transformação TRAINT detectou uma posição WCS %3 %4 diferente de 0.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador do 2º eixo geométrico
%4 = Posição WCS

Explicação: As posições programadas resultam em uma posição WCS do 2º eixo geométrico diferente de 0 durante a transformação ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar os eixos ou o fuso de forma que a posição do 2° eixo geométrico no WCS seja 0, tendo em conta os comprimentos corretos de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14410 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitida a alteração da parametrização de eixos geométricos para eixos de canal na definição da curva spline.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14411 [Canal %1:] Bloco %2 correção do raio da ferramenta ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com correção do raio da ferramenta ativa .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14412 [Canal %1:] Bloco %2 transformação ativa na comutação do eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com a transformação ativada .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14413 [Canal %1:] Bloco %2 correção fina de ferramenta: comutação eixo geométrico/eixo de canal não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitida a alteração da configuração de eixos geométricos para eixos de canal com a correção fina de ferramenta ativada .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14414 [Canal %1:] Bloco %2 Função GEOAX: chamada incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os parâmetros durante a chamada do GEOAX(...) estão incorretos.
As possíveis causas são:
- O número de parâmetros é ímpar.
- Foram especificados mais do que 6 parâmetros.
- Foi programado um número de eixo geométrico que é menor que 0 ou maior que 3.
- Um número de eixo geométrico foi programado em duplicidade.
- Um identificador de eixo foi programado em duplicidade.
- Foi feita uma tentativa de atribuir um eixo de canal de um eixo geométrico que tem o mesmo nome como um eixo de canal.
- Foi feita a tentativa de atribuir um eixo de canal de um eixo geométrico que não possui nenhuma funcionalidade IPO (veja oMD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit8).
- Foi feita uma tentativa de retirada de um eixo geométrico do grupo de eixos geométricos que tem o mesmo nome como um eixo de canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças ou o conjunto de correção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14415 [Canal %1:] Bloco %2 Controle tangencial: mudança de eixo geométrico ou de canal não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um alteração de eixos geométricos de canal não é permitida enquanto a função de controle tangencial está ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Altere o programa de usinagem e desative a função de controle tangencial com o comando TANGDEL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14420 [Canal %1:] Bloco %2eixo de indexação %3 frame não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explicação: O eixo deve ser posicionado como eixo de indexação, no entanto, um frame está ativo. Isto é proibido através do dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Modifique o programa de peças.
Altere MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14430 **[Canal %1:] Bloco %2 Eixo tangencial %3 pode não estar programado como eixo de posicionamento.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = nome do eixo

Explicação: Um eixo escravo do tipo tangencial não pode ser movimentado como um eixo de posicionamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Altere o programa de usinagem e desative a função de controle tangencial com o comando TANGDEL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14432 **[Canal %1:] Bloco %2 Distância de suavização tangencial do eixo %3 é muito pequena.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = nome do eixo

Explicação: Para um eixo tangencial que está acoplado durante a preparação, um arredondamento de comprimento deve ser indicado com TANGON() na ativação do controle tangencial, ou possivelmente ocorrendo descontinuidades do eixo tangencial não poderá ser suavizado. Este comprimento de arredondamento deve ser maior que 1 incremento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14434 **[Canal %1:] Bloco %2 Relação do desnível tangencial do eixo %3 é inválido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explicação: O valor do fator r programado em TLIFT, para o percurso de afastamento relativo, deve estar entre 0 e 1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14500 **[Canal %1:] Bloco %2 instrução DEF ou PROC não permitida no programa de peça**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os programas de peças NC com elementos de linguagem de alto nível dividem-se em uma primeira parte de definição seguida de em uma parte de programa. A transição não é marcada de forma específica; os primeiros comandos de programa não pode ser seguidos de instruções de definição.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Colocar as instruções de definição e de PROC no início do programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14510 [Canal %1:] Bloco %2 falta instrução PROC na chamada da subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com a chamada de subrotinas parametrizadas ('call-by-value' ou 'call-by-reference') a subrotina chamada tem que iniciar com uma instrução PROC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Definir a subrotina de acordo com o tipo utilizado.
1. Formato convencional de subrotina (sem transmissão de parâmetros):
% SPF 123456
:
M17
2. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (sem transmissão de parâmetros):
PROC SUBROTINANAME
:
M17
ENDPROC
3. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (com transmissão de parâmetros 'call-by-value'):
PROC SUBROTINANAME (VARNAME1, VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC
4. Estrutura de subrotina com palavra chave e nome (com transmissão de parâmetros 'call-by-reference'):
PROC SUBROTINANAME (Typ1 VARNAME1, Typ2 VARNAME2, ...)
:
M17
ENDPROC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14520 [Canal %1:] Bloco %2 instrução PROC não permitida na parte de definição de dados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A instrução PROC só pode aparecer no início de uma subrotina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir adequadamente o programa de peças NC .

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14530 [Canal %1:] Bloco %2 Instrução EXTERN e PROC não estão em conformidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: As subrotinas com transmissão de parâmetros têm que ser conhecidas pelo programa antes de serem chamadas. Se as subrotina estiverem sempre presentes (ciclos fixos), o comando determina as interfaces de chamada durante a inicialização do sistema. Caso contrário deverá ser programada uma instrução EXTERN .
Exemplo:
N123 EXTERN SUBROTINANAME (TYP1, TYP2, TYP3, ...)
O tipo da variável deverá neste caso coincidir forçosamente ou ser compatível com o tipo determinado na definição (instrução PROC); o nome pode ser diferente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os tipos de variáveis da instrução EXTERN e PROC quanto à sua compatibilidade e corrigir.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14540 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta com perfil: ângulo de limite mínimo programado mais que uma vez (gume D%3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explicação: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser diferente de zero apenas em um gume envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14541 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite máximo programado mais que uma vez (gume D%3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explicação: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser diferente de zero apenas em um gume envolvente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14542 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite mínimo não foi programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ao definir uma ferramenta de contorno, ou o ângulo limite não deve ser informado, ou os valores limites mínimo e máximo devem ser programados uma vez para cada

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14543 **[Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo de limite máximo não foi programado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ao definir uma ferramenta de contorno, ou o ângulo limite não deve ser informado, ou os valores limites mínimo e máximo devem ser programados uma vez para cada

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14544 **[Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 não se encontra entra os limites de gumes**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explicação: Ao definir uma ferramenta com limites, todos os gumes devem ser posicionados com os ângulos entre os limites mínimo e máximo, sempre que girando no sentido anti-horário

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14545 **[Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 envolve completamente gume D%4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo
%4 = Número do gume, rótulo

Explicação: Na definição de uma ferramenta de contorno, tangentes são colocadas nos cantos circulares adjacentes. Isto não será possível, se um canto estiver completamente cirunscrito por um outro.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14546 **[Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: gume D%3 define um canto côncavo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explicação: O contorno de uma ferramenta de contorno deve ser completamente convexo, isto é, não deverá ter qualquer canto côncavo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere a definição de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14547 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: checksum incorreto ou não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Quando dado de máquina MD20372 $MC_SHAPED_TOOL_CHECKSUM foi parametrizado, nenhuma aresta foi encontrada para o qual o comprimento e o raio da ferramenta sejam iguais a soma negativa das arestas anteriores.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Verifique a definição da ferramenta. Uma aresta deve existir, os componentes de comprimento da ferramenta e o raio que seja igual a soma negativa das arestas anteriores. Isto não levará em consideração os componentes de comprimento de ferramenta da primeira aresta. Na comparação de componentes, a soma relevante do valor básico e do valor de desgaste são comparados entre si, não propriamente os componentes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14548 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: raio negativo no gume D%3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explicação: Não é permitido raio negativo para ferramenta de contorno, isto é a soma dos raios básicos e o valor de desgaste deve ser pelo menos 0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Verifique a definição da ferramenta. Troque raio do corretor

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14549 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: programação ilegal. Código número: D%3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: Programação não permitida foi encontrada para ferramenta de contorno na compensação ativa de ferramenta. A causa do erro é mostrada em detalhes pelos códigos de erro.
1: No grupo G 17, KONT está ativa durante ativação
2: No grupo G 17, KONT está ativa durante desativação
9: No grupo G 40, CUTCONOF não está ativa
10: Reprogramação de G41 / G42 com compensação de raio de corte já ativo não é permitido
20: Círculo com mais que uma rotação não é permitido
21: Elipse (círculo não está no nível de compensação)
23: Envolvente não é permitida
24: Vários polinômios somente no mesmo bloco não é permitido. Estes blocos podem ser criados p. ex. COMPCAD ou G643.
30: Parada do pré-processamento não é permitida.
41: Ponto de partida do primeiro bloco de compensação não pode ser atingido por qualquer uma das arestas definidas
42: Ponto final do último bloco de compensação não pode ser atingido por qualquer uma das arestas definidas

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14550 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: troca ilegal de ferramenta de perfil. Código número: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Explicação: Uma nova ferramenta com desvio de contorno foi ativado para ferramenta de contorno, na compensação de raio aa ferramenta ativa.
A causa do erro é mostrada em detalhes pelos códigos de erro.
Se o código de erro é inteiro, os três valores decimais inferiores especificam o número da aresta na qual o erro foi detectado, enquanto que o dígito de milhar explica sua causa com maiores detalhes.
-1: A ferramenta foi apagada.
-2: O número de elementos de contorno (arestas) definindo a ferramenta, foi alterado.
1000: O centro da aresta foi alterado
2000: O raio da aresta foi alterado.
3000: O ângulo inicial foi alterado.
4000: O ângulo final foi alterado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Altere o programa de NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14551 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta de perfil: ângulo do gume D%3 é maior que 359 graus

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do gume, rótulo

Explicação: Uma única extremidade tem que cobrir um ângulo máx de 359 graus.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Verifique definição da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14600 [Canal %1:] Bloco %2 memória de carregamento %3 não pode ser criada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Explicação: Não foi possível criar a memória de carregamento para 'Execução externa'. Possíveis causas:
- Memória disponível insuficiente (mínimo ver MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE)
- Não estão disponíveis quaisquer recursos para a comunicação HMI-NCK (ver MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM)
- O arquivo já existe.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Liberar memória, p.ex. apagando programas de peças.
- Corrigir os MDs MD18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE e/ou MD18362 $MN_MM_EXT_PROG_NUM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14601 [Canal %1:] Bloco %2 memória de carregamento não pôde ser apagada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O buffer de recarga para "Execução externa" não pôde ser excluído porque, por exemplo, a comunicação com HMI-PLC não foi encerrada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Para excluir todos os buffers de recarga, execute um Power-On.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14602 [Canal %1:] Bloco %2 Tempo esgotado no recarregamento externo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Nenhuma conexão pôde ser estabelecida com a HMI durante a recarga de subprogramas externos EXTCALL ou a execução de unidades externas dentro do tempo de monitoramento ajustado com MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique a conexão com a HMI
- Aumente o tempo de monitoramento no MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14603 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout na execução externa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se um programa foi selecionado para ser executado externamente, então espera-se que após o início do programa de peça a primeira linha de programa de peça possa ser lida do buffer de recarga dentro de 60s.
Se este não for o caso, a execução do programa de peça é cancelado com o alarme 14603 se a conexão com a HMI ou com o dispositivo externo estiver interrompido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a conexão com a HMI e repetir a seleção do programa que deverá ser executado externamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
- Confirmar o alarme com a tecla Reset
- Repetir a seleção do programa
- Iniciar o programa de peça

14615 [Canal %1:] Ocorreu um erro durante o Handling da função -Controle de sintaxe-: Identificação %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Código do erro

Explicação: Ocorreu um erro durante o Handling da função de controle de sintaxe através dos serviços PI _N_CHKSEL, _N_CHKRUN, _N_CHKABO e _N_SEL_BL. A situação do erro é melhor descrita através do parâmetro %3:
Valor
1: Um número de linha inválido foi transmitido com o serviço de PI _N_SEL_BL
2: Um número de linha inválido foi transmitido para o fim da área através do serviço de PI _N_CHKRUN
3: O serviço PI _N_CHKSEL foi ativado, apesar de uma seleção de bloco (serviço PI _N_SEL_BL) estar ativa para o programa selecionado

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Valor
1: Atribuir o serviço PI _N_SEL_BL com o número de linha correto
2: Atribuir o serviço PI _N_CHKRUN com o número de linha correto para o fim da área
3: Antes da ativação do serviço PI _N_CHKSEL deve-se providenciar para que o canal esteja em estado de Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14620 [Canal %1:] Bloco %2 Erro ao abrir o programa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explicação: O programa %3 não pode ser executado, pois ele foi bloqueado por outro aplicativo, por exemplo, pelo HMI-Editor.
Segundo plano: o programa %3 está em um portador de dados externo (cartão CF, unidade de rede, dispositivo USB) e deve ser executado dali em modo EES (Execution from External Storage). No entanto, o programa não pode ser executado, pois ele foi aberto para gravação por outro aplicativo como o HMI-Editor, e o WRITE-Lock está ativo para este arquivo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Cancelar o programa com Reset
- Fechar o aplicativo que estabeleceu o WRITE-Lock, como o HMI-Editor, e depois continuar a edição do programa com NC-Start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14621 [Canal %1:] Bloco %2 Timeout durante o acesso ao programa externo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do programa

Explicação: O programa %3 está em um portador de dados externo (cartão CF, unidade de rede, dispositivo USB). Durante o acesso ao programa ocorreu um timeout.
Possível causa do erro/falha: Falha de rede.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - eventualmente eliminar as falhas de rede

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14622 [Canal %1:] Acesso ao arquivo %2 interrompido por %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Arquivo que não pode ser acessado.
%3 = Função com a qual é acessado.
%4 = Mensagem de erro

Explicação: O programa está armazenado em um meio de dados externos (cartão CF, drive de rede, dispositivo USB). Ocorreu um erro quando o programa foi acessado.
Possível causa do erro: problemas na rede.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - eventualmente eliminar as falhas de rede

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

14623 A biblioteca EES não existe

Explicação: A biblioteca EES não existe; nenhum programa parcial pode ser executado com EES.

Reação: Canal não está pronto.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregar biblioteca EES

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

14624 A biblioteca EES é incompatível.

Explicação: A biblioteca EES é incompatível; nenhum programa parcial pode ser executado com o EES.

Reação: Canal não está pronto.
Visualização de alarme.

Resolução: Substituir a biblioteca EES

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

14625 **[Canal %1:] Bloco %2 Problemas no arquivo de acesso modo EES %3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Arquivo que não pode ser acessado.

Explicação: O programa está localizado em um meio de dados externos (unidade de rede, dispositivo USB). Ocorreram problemas ao acessar o programa.
Causa possível ou erro: falha de rede.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - se necessário, solucione as falhas de rede e reinicie o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14650 **[Canal %1:] Bloco %2 Instrução SETINT com entrada inválida no acionamento da ASUP**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Subrotinas assíncronas (ASUPs) são subrotinas que são executadas em função de uma entrada de hardware (rotina de interrupção, iniciada através de uma entrada rápida do NC).
O número da entrada NC deve estar entre 1 e 8. Ela é atribuída na instrução SETINT com a palavra-chave PRIO = ... com uma prioridade de 1 - 128 (1 corresponde à prioridade mais alta).
Exemplo:
Se a entrada NC passar de 5 para 1, a subrotina AB-HEB_ Z deve ser iniciada com a mais alta prioridade.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restrição para o SW-PLC2xx: O número da entrada NC deve ser 1 ou 2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Não programar entrada rápida NC na instrução SETINT inferior a 1 ou superior a 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14660 **[Canal %1:] Bloco %2 instrução SETINT com nível de prioridade inválida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número da entrada NC deve estar entre 1 e 8. Ela é atribuída na instrução SETINT com a palavra-chave PRIO = ... com uma prioridade de 0 - 128 (1 corresponde à prioridade mais alta).
Exemplo:
Se a entrada NC passar de 5 para 1, a subrotina ABHEB_ Z deve ser iniciada com a mais alta prioridade.
N100 SETINT (5) PRIO = 1 ABHEB_Z
Restrição para o SW-PLC2xx: O número da entrada NC deve ser 1 ou 2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Não programar a prioridade da entrada NC com um valor inferior a 1 ou superior a 128.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14700 **[Canal %1:] Bloco %2 Timeout no comando ao interpretador**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Excedido o tempo de processamento para os comandos internos tais como SELECIONAR (seleção do programa de peças), RESET (reset do canal), REORG (reconfiguração da memória volátil) e NEWCONFIG (alteração nos dados de máquina específicos de configuração = reinicialização).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada.
Se o erro de tempo de processamento resultar a partir uma carga de sistema excessiva e temporária (p. ex. na área MMC ou em aplicações OEM), o processamento poderá ser executado com a repetição do programa/operação.
Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

14701 [Canal %1:] Bloco %2 número de blocos NC disponíveis reduzido em %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de blocos não disponíveis

Explicação: Após o reset, verificou-se que o número de conjuntos disponíveis diminuiu em comparação com o último reset. Isso ocorre devido a um erro do sistema. A execução do programa de peças pode ser retomada após a confirmação do alarme. Se o número de blocos não mais disponíveis for inferior a MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, o alarme PowerON 14700 será emitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Proceder como em erro no sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14710 [Canal %1:] Bloco %2 erro na sequência de inicialização durante o processamento da função %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador da função causadora do erro.

Explicação: Após a inicialização do comando, RESET e START de programa., são gerados (ou não) blocos de inicialização nos dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e MD20112 $MC_START_MODE_MASK.

Poderão ocorrer erros devido a um ajuste incorreto dos dados de máquina. Os erros são emitidos com as mesmas mensagens de erro que também são dadas quando a função é programada incorretamente no programa de peça.

Também é gerado este alarme para facilitar o entendimento de que um erro está relacionado à freqüência de inicialização.

O parâmetro %3 indica qual função que deve ativar o alarme:

Inicialização de controle e RESET (programa):

Valor:

0: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal

1: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta

2: Erro na seleção da transformação

3: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero

Durante a inicialização são carregados adicionalmente definições de macro e interfaces de ciclo. Se ocorrer um erro, então este será mencionado com o valor= 4 ou o valor= 5.

6: Erro na criação de áreas de proteção 2 1/2-D durante a inicialização.

START do programa:

Valor

100: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal

101: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta

102: Erro na seleção da transformação

103: Erro na seleção do fuso sincronizado

104: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero

105: Erro após o travamento WRITE no programa selecionado

Principalmente quando o gerenciamento de ferramentas está ativo pode ocorrer que uma ferramenta bloqueada esteja no fuso no porta-ferramenta, mas que mesmo assim deve ser ativada.

Estas ferramentas sem função são ativadas com RESET. Com START e através do dado de máquina MD22562$MC_TOOL_CHANGE_ERROR_MODE pode-se configurar se um alarme deve ser gerado ou se uma estratégia de desvio automática deve ser selecionada.

Se o parâmetro 3 compreender valores de 200 a 203, isto significa que, em determinados comandos (partida de ASUP, seleção de sobregravações, função Teach) não existem blocos NC suficientes para o pré-processamento de blocos do NC.

Solução: Aumentar o dado de máquina MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP

Reação: Parada do interpretador

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Se o parâmetro %3= 0 - 3:

Caso o alarme ou mais alarmes aparecerem com RESET:

Verificar o ajuste dos dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK,

MD20120 $MC_TOOL_RESET_VALUE, MD20121 $MC_TOOL_PRESEL_RESET_VALUE,

MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME (somente com gerenciamento de ferramentas ativo),

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.

Se o parâmetro %3= 100 - 104:

Verificar o ajuste do dado de máquina MD20112 $MC_START_MODE_MASK e dos dados denominados '..._RESET_...' em RESET. Com o gerenciamento de ferramentas ativo, eventualmente descarregar a ferramenta do porta-ferramenta/fuso mencionada no alarme e resetar o estado 'bloqueada'.

Se o parâmetro %3= 4 ou 5:

Verificar as definições de macro em _N_DEF_DIR.

Verificar os diretórios de ciclo _N_CST_DIR e _N_CUS_DIR.

Se o parâmetro %3= 6:

Foi emitido adicionalmente um alarme 18002 ou 18003. Este alarme contém o número da área de proteção definido incorretamente e uma identificação que está incorreta na definição da área de proteção. Devem ser corrigidas de acordo as variáveis de sistema.

Se o parâmetro %3= 200 a 203:

Aumentar o dado de máquina MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14711 [Canal %1:] Seleção de transformação não permitida porque o eixo %2 não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Baseado na configuração do dado de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e MD20140 $MC_TRAFO_RESET_VALUE, a transformação deve ser selecionada executando um reset ou inicializando o sistema. Entretanto, isto não é possível porque o eixo %2 requisitado para isto não está disponível. Razões possíveis: O eixo foi ocupado por outro canal ou pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: - Utilize o comando GET para alocar o eixo %2 no canal no qual a transformação deva ser selecionada.

- Selecione a transformação por meio de comando no programa de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14712 [Canal %1:] Erro ao selecionar a retração JOG: código de erro %4 info %3

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Não é utilizado

%3 = Informação adicional

%4 = Código de erro

Explicação: Ocorreu um erro na seleção do JOG Retract, descrito com mais detalhes no código de erro (parâmetro %4):
Lista de códigos de erros:
1: Sem dados de retração disponível
2: Seleção é ativada durante torneamento de rosca
3: Erro ao preparar blocos de inicialização. Os estados da informação adicional (parâmetro %3) do passo inicial no qual o erro ocorre. O alarme é emitido imediatamente antes da etapa de inicialização:
100: Erro ao sincronizar a pré-execução e principal
101: Erro ao selecionar a compensação de comprimento de ferramenta
102: Erro ao selecionar a transformação
103: Erro ao gerar o frame da ferramenta
104: Erro ao gerar o bloco de rosca
105: Erro ao substituir os eixos geométricos
4: A posição do eixo indicado na informação adicional não possui o estado "sincronizado" ou "restaurado"
5: O eixo indicado na informação adicional já está atribuído em outro canal pela retração em JOG
6: O eixo geométrico indicado pela seleção da retração em JOG não existe
7: MD 20110 $MC_RESET_MODE_MASK bit 0 não está ajustado
8: Rosqueamento está ativo. A direção da rosca não pode ser explicitamente atribuída ao eixo JOG

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: As seguintes condições devem ser preenchidas a fim de selecionar a retração JOG:
- Uma execução do programa com a correção da ferramenta ativa foi cancelada pelo Reset ou PowerOff
- Sinal PLC DB3300.DBX4005.5 (Dados de retração disponíveis) ou OPI variável retractState bit 1está ajustado
- Modo JOG está ativo
- O canal na qual a retração JOB é para ser selecionada está no estado Reset
- A função "Taper turning" [conicidade] não deve estar ativa quando a retração JOG estiver selecionada
- As posições de eixo sincronizadas ou restauradas devem estar presentes para os eixos envolvidos na transformação
Se necessário, ative a restauração de posição para encorders incrementais (MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE[]=3)
- MD 20110 $MC_RESET_MODE_MASK bit 0 deve ser ajustado (valor-padrão)
No caso de um erro, o alarme deve ser reconhecido com Reset. Então, a seleção pode ser repetida, observando as condições acima mencionadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14750 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções auxiliares programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em um único bloco NC foram programadas mais de 10 funções auxiliares.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar se todas as funções auxiliares são necessárias para o bloco. Funções modais não necessitam serem repetidas. Criar um bloco separado para as funções auxiliares ou dividir as funções auxiliares em vários blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14751 [Canal %1:] Bloco %2 recursos para ações síncronas de movimento não são suficientes (código: %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador

Explicação: Para o processamento de ações síncronas de movimento serão solicitados recursos que são configurados através dos dados de máquina MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS e MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, e MD28253 $MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS. Se estes recursos forem insuficientes para o processamento do programa de peça, então isso será sinalizado com este alarme. Para isso o parâmetro %3 indica quais recursos falharam:

Identificação <= 2: aumentar MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE ou

MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP

Identificação > 2: aumentar MD28250 $MC_MM_NUM_SYNC_ELEMENTS, MD28251 $MC_MM_NUM_SAFE_SYNC_ELEMENTS

Identificação 7: MD28253 $MC_MM_NUM_SYNC_STRINGS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças ou aumentar os recursos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14752 [Canal %1:] Bloco %2 Conflito - DELDTG | STOPREOF

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em um bloco com ações síncronas de movimento, que se referem a um bloco de movimento, foram programados DELDTG (cancelamento de caminho restante) e STOPREOF (parada do pré-processamento).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: As funções DELDTG e STOPREOF excluem-se mutuamente em um bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14753 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; tipo de interpolação inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, número da linha

%3 = Synact ID

Explicação: O tipo de interpolação ativa (p.ex. interpolação de 5 eixos) não é permitido para a ação síncrona de movimento e para a função 'vários avanços'.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14754 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; tipo de avanço incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, número da linha

%3 = Synact ID

Explicação: O tipo de avanço ativo não é permitido para a sincronização de movimentos e para a função 'vários avanços'.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14756 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; valor incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Atribuição: Valor ilegal.
A atribuição a uma variável ou parâmetro de transferência de um procedimento ou função foi considerado acima ou abaixo da faixa de valores.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Modificar o programa de peças.
Respeitar a variação de valor da variável ou parâmetro de transferência.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14757 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento com tipo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A combinação programada entre ação e tipo de sincronização de movimentos não é permitida:
- RET é permitido somente no ciclo de tecnologia.
- Função "Several feeds" não permitida no ciclo de tecnologia
- Saídas da função H e M não permitidas com WHENEVER, FROM e DO
- MEASA / MEAWA / MEAC não permitidas com WHENEVER, FROM e DO
- DELDTG e STOPREOF permitidas somente em ação por blocos síncrona com WHEN e EVERY
- PRESETON / PRESETONS podem ser usadas somente com WHEN ou EVERY

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14758 [Canal %1:] Bloco %2 valor programado não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: As variáveis de sincronização $AA_LOAD, $AA_TORQUE, $AA_POWER e $AA_CURR são ativadas pelo MD36730 $MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. A variável do sistema $VA_IS: Posição atual segura somente se disponível se MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE for estabelecido e a opção $ON_NUM_SAFE_AXES for estabelecida para um tamanho suficiente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar programa de peças ou dados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14760 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar de um mesmo grupo programada várias vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se necessário, as funções M e H podem ser divididas em grupos através de dados de máquina. Desta forma, as funções auxiliares são agrupadas de modo a que várias funções individuais de um grupo se excluam mutuamente. Dentro de um mesmo grupo só é permitida e justificável apenas uma função auxiliar.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Programar apenas uma função auxiliar de cada grupo no mesmo bloco. (Para o agrupamento consultar as instruções de programação do fabricante da máquina).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14761 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: função DELDTG não é permitida com correção de raio de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O cancelamento rápido do caminho restante de ações síncronas mediante DELDTG não é permitido com correção do raio de ferramenta ativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Selecione a correção do raio de ferramenta antes de executar a exclusão rápida da distância a ser percorrida e selecione novamente.
a partir do SW 4.3: "Exclusão da distância a ser percorrida sem preparação".

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14762 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de variáveis PLC programadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número das variáveis PLC programadas para funções auxiliares excedeu o número máx. permitido.
Para cada operação de gravação, um elemento é exigido para a seguinte gravação das variáveis do PLC rapidamente um após o outro.
Se varias operações de gravação estão disponíveis como elementos a serem executados, o transporte do bloco deve ser garantido (sob certas circunstâncias, iniciar a parada de pré-processamento), ou se disponível, aumentar MD28150 $MC_MM_NUM_VDIVAR_ELEMENTS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças ou, se necessário, os dados da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14769 [Canal %1:] Bloco %2 Spindle %3 Funções auxiliares implícitas %4 Buffer cheio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Número de funções auxiliares

Explicação: No máximo 5 funções "M" auxiliares podem ser inseridas em um bloco de NC. O limite superior é o total programado e implicitamente gera funções M auxiliares. Funções auxiliares implícitas M19 e M70 são geradas, caso o bit 19 de MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK for alterado para 1 para M19 e/ou o bit20 para M70. M19 é gerado com SPOS e SPOSA dependendo da configuração. O mesmo se aplica para M70 e a transição para operação de eixos. A extensão do endereço corresponde ao número do fuso como a saída do PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Distribua para vários blocos as funções M auxiliares e funções de fuso que são geradas implicitamente, M19 e M70
- Desative qualquer função auxiliar implícita que não são requeridas em MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK, bit 19 e/ou bit 20.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14770 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar programada errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A quantidade permitida de funções auxiliares programadas por bloco NC foi excedida ou foi programada mais do que uma função auxiliar do mesmo grupo (função M ou função S).
Nas funções auxiliares definidas pelo usuário a quantidade máxima de funções auxiliares por grupo é determinada nos ajustes de sistema da NCK através do dado de máquina MD11100 $MN_AUXFU_MAXNUM_GROUP_ASSIGN para todas as funções auxiliares (valor nominal: 1).
Para cada função auxiliar definida pelo usuário que deve ser classificada à um grupo, a classificação é feita através de 4 dados de máquina específicos de canal.
Retorno do ASUP com M02/M17/M30, onde o código M não está sozinho no bloco. Isto não é permitido quando um bloco foi cancelado através do ASUP com WAITE, WAITM ou WAITMC. Correção Programar M02/M17/M30 sozinhos num bloco ou substituir por RET.
22010 AUXFU_ASSIGN_TYPE: Tipo de função auxiliar, p. ex. M
22000 AUXFU_ASSIGN_GROUP: grupo desejado
22020 AUXFU_ASSIGN_EXTENSION: event. extensão necessária
22030 AUXFU_ASSIGN_VALUE: valor da função

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças com o máx. 16 funções auxiliares, máx. 5 funções M por bloco NC, máx. 1 função auxiliar por grupo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14780 [Canal %1:] Bloco %2 opção%3<OPTNX>' não está definida)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Descrição breve da opção

Explicação: Uma opção não-habilitada foi utilizada no bloco.
A opção declarada ou equivalente é necessáraia para executar a ação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça, ampliar com o opcional.
Para isso compare os dados de opcional disponíveis e/ou (se disponível) a imagem da licença de seu comando numérico

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14781 [Canal %1:] Bloco %2 ação sincronizada do movimento: %3 Opção'%4<OPTNX>' não está definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Descrição breve da opção

Explicação: Ação sincronizada do movimento: uma opção não-habilitada foi utilizada.
Uma opção especificada ou equivalente é necessária para executar a ação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar ação sincronizada do movimento, aperfeiçoar a opção.
Neste contexto, favor comparar os dados da opção disponível e/ou (se disponível) a imagem da licença do seu controle

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14782 [Canal %1:] Bloco %2 função não ativa utilizada (identificação %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = ID fino

Explicação: Uma função desativada é utilizada no bloco
Breve descrição do código
1 Transformação
2 Números H da ferramenta
3 Áreas de proteção 3D
4 Gerenciador de ferramentas, multiferramentas
5 COMPSURF e MD28071 $MC_MM_NUM_SURF_LEVELS=0
6 TOFF (consulte OD19320 $ON_TECHNO_FUNCTION_MASK)
Em um canal de manuseamento, as seguintes funções também não estão ativas:
10 Ações síncronas
11 COMPCAD com MD20482 $MC_COMPRESSOR_MODE > 99 (Advanced Surface)
12 COMPSURF (Top Surface)
13 AFISON com MD20630 $MC_AFIS_MODE=0 (alteração de filtro automática)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Modificar programa de usinagem
- Ativar a função

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14783 **[Canal %1:] Bloco %2 Grupo de limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas não está ativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No bloco é feita uma tentativa de ativar um grupo do limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas. Mas este
grupo não foi preparado. (veja o dado de máquina MD28600 $MC_MM_NUM_WORKAREA_CS_GROUPS)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
O programa NC é parado. Existe a possibilidade de alterar o código G do grupo WALCS01 - WALCS10.

Resolução: - Alterar o programa de peça.
- Ativar mais limites da área de trabalho específicos do sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14784 **[canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a função não é possível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Não é possível executar a função.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14785 **[Canal %1:] Bloco %2 Opção '%3<OPTNX>' ativa, a função não é possível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Descrição breve da opção

Explicação: Não é possível executar a função.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor notificar o pessoal/serviço autorizado.
- Desativar a opção
- Trocar programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

14790 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 atualmente controlado pelo PLC**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explicação: No bloco NC foi programado um eixo que está em deslocamento comandado pelo PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Alterar programa de peças, não utilizando este eixo.
- Parar o movimento do eixo comandado pelo PLC e alterar o programa de peças (inserir WAITP).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14800 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de avanço programada menor ou igual a Zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Zero ou um valor F ou FZ negativo foi programado em conjunto com as funções G93, G94, G95 ou G96. A velocidade de avanço pode ser programada na faixa de 0,001 a 999 999,999 [mm/min, mm/rev, mm/dente, graus/min, graus/rev] para o sistema de medida métrico, e de 0,000 1 a 39 999,999 [polegadas/min, polegadas/rev, polegadas/dente] para o sistema de medida em polegadas.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar a velocidade de avanço (soma geométrica dos componentes de velocidade dos eixos geométricos envolvidos) dentro dos limites acima indicados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14810 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de avanço programada é negativa para o eixo de posicionamento %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explicação: Para o eixo indicado, que funciona atualmente como eixo de posicionamento, foi programado um valor de avanço negativo (valor FA). A velocidade de avanço pode ser programada na faixa de 0,001 a 999 999,999 [mm/min, mm/r, graus/min, graus/r] para o sistema de medida métrico e de 0,000 1 a 39 999,999 9 [polegadas/min, polegadas/r] para o sistema de medida em polegadas

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar a velocidade de posicionamento dentro dos limites acima indicados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14811 [Canal %1:] Bloco %2 Faixa do valor incorreto para o valor dinâmico programado do eixo/fuso %3, erro nº %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso
%4 = Erro n.

Explicação: Um valor fora da faixa de entrada permitida para a aceleração programada foi utilizado. Os valores entre 1 e 200% são possíveis.
1: O valor programado para a velocidade de eixo com VELOLIM ou VELOLIMA está fora da faixa permitida. A faixa permitida para VELOLIM é de 1 a 100% e para VELOLIMA de 1 a 200%.
2: O valor programado para a aceleração do exico com ACC ou ACCLIMA está fora da faixa permitida de 1 a 200%.
3: O valor programado para "jerk" de eixo com JERKLIM ou JERKLIMA está fora da faixa permitida de 1 a 200%.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir os valores aos indicados no manual 'Instruções de Programação'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14812 [Canal %1:] Bloco %2 Faixa de valor incorreta para a resposta de percurso dinâmico programada, erro nº %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Erro n.

Explicação: Não foram encontrados os valores de entrada permitidos para um valor de resposta de dinâmica de percurso programável. As causas do erro são as seguintes:
1: O valor programado para a aceleração de percurso com PACCLIM está fora da faixa permitida. A faixa permitida para PACCLIM é de 1.0e-6 a 1.0e+38 m/s².
2: O valor programado para a velocidade de percurso com FLIM está fora da faixa permitida de 1.0e-6 a 1.0e+38.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir os valores aos indicados no manual 'Instruções de Programação'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14815 [Canal %1:] Bloco %2 programada alteração negativa do passo de rosca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Programou-se uma alteração negativa de passo de rosca.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija a atribuição de valor. Verifique se o valor F programado é maior que zero. Zero é permitido, mas não tem efeito.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14820 [Canal %1:] Bloco %2 foi programado valor negativo para rotação máxima do fuso com velocidade de corte constante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para a função 'velocidade de corte constante G96' pode ser programado um número máximo de rotações do fuso através da palavra chave LIMS=.... Os valores programáveis situam-se entre 0,1 - 999 999,9 [r/min].

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o número máximo de rotações do fuso para a velocidade de corte constante dentro dos limites acima indicados. A palavra chave LIMS tem efeito modal e pode ser inserida antes ou dentro do bloco que contém a seleção da velocidade de corte constante.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14821 [Canal %1:] Bloco %2 erro na seleção ou desativação GWPS

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na ativação da programação SUG (velocidade constante na superfície do rebolo) com GWPSON ocorreu um dos seguintes erros:

- Foi feita a tentativa de selecionar a programação SUG para um fuso que já foi atribuído em outra ferramenta através de TMON, GWPSON, CLGON ou ativação da correção do comprimento da ferramenta.

- Foi feita a tentativa de selecionar uma ferramenta que não foi definida.

- Foi feita a tentativa de selecionar um corte (implícito) que não foi definido. (Seleção implícita: D1 de uma ferramenta, se nenhum corte foi indicado.)

- A seleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499)

- Foi feita a tentativa de selecionar SUG para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não está "ativada".

- a seleção refere-se a um número de fuso inválido.

- foi especificado um raio de rebolo igual a zero.

Na desseleção da programação SUG com GWPSOFF ocorreu um dos seguintes erros:

- A desseleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499)

- foi feita a tentativa de desseleção do SUG para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não foi ativada.

- a desseleção refere-se a um número de fuso inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar os comandos GWPSON ou GWPSOF.

- Verificar os dados de correção da ferramenta:

$TC_DP1 : 400 - 499;

$TC_TGP1: Número do fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14822 [Canal %1:] Bloco %2 programação GWPS incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ao selecionar GWPS (velocidade circunferencial constante do rebolo) com GWPSON ou ao programar a GWPS com 'S[Número do fuso] = valor' ocorreu um dos seguintes erros:

Número inválido do fuso.

Número de parâmetro inválido para o cálculo do raio em $TC_TPG9.

Valores válidos:

3 para $TC_DP3 (comprimento 1)

4 para $TC_DP4 (comprimento 2)

5 para $TC_DP5 (comprimento 3)

6 para $TC_DP6 (raio)

Ângulo inválido em $TC_TPG8.

Valores válidos: -90 <= $TC_TPG8 < +90

Preestabeleceu-se um raio de rebolo igual a zero

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os dados de correção da ferramenta.
- $TC_DP1 : 400 - 499
- $TC_TPG1: Número do fuso
- $TC_TPG8: Ângulo de inclinação para rebolo inclinado
- $TC_TPG9: Parâmetro de correção para o cálculo do raio p.ex. 3 para $TC_GP3

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14823 [Canal %1:] Bloco %2 erro na ativação ou desativação da monitoração da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na seleção da monitoração de ferramenta com TMON ocorreu um dos seguintes erros:
- A seleção não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (Tipos de ferramenta 400-499).
- A seleção refere-se a um número de fuso inválido.
- Foi feita a tentativa de selecionar a monitoração para um fuso que já foi atribuído em outra ferramenta através de TMON, GWPSON, CLGON ou ativação da correção do comprimento da ferramenta.
- Foi feita a tentativa de selecionar uma ferramenta que não foi definida.
- Foi feita a tentativa de selecionar um corretor (implícito) que não foi definido. (Seleção implícita: D1 de uma ferramenta, se nenhum corretor foi indicado.)
- Foi feita a tentativa de seleção da monitoração de ferramenta para a ferramenta ativa, mesmo que nenhuma correção do comprimento da ferramenta foi ativada.
- Número de parâmetro inválido para cálculo de raio no $TC_TPG9.

Os valores admitidos são:
3 para $TC_DP3 (comprimento 1)
4 para $TC_DP4 (comprimento 2)
5 para $TC_DP5 (comprimento 3)
6 para $TC_DP6 (raio)
Foi especificado um raio de rebolo igual a zero.
Na desabilitação da monitoração de ferramenta com TMOF ocorreu um dos seguintes erros:
- A desabilitação não é relativa à uma ferramenta específica de retificação (400-499).
- Foi feita a tentativa de desabilitação da monitoração de ferramenta para a ferramenta ativa, mesmo que a correção do comprimento da ferramenta não está ativa.
- A desabilitação refere-se a um número de fuso inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar comando TMON ou TMOF.
Verificar os dados de correção da ferramenta.
- $TC_DP1 : 400 - 499.
- $TC_TPG1: Número do fuso.
- $TC_TPG8: Ângulo de inclinação para rebolo inclinado.
- $TC_TPG9: Número de parâmetro para o cálculo do raio p.ex. 3 para $TC_GP3.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14824 [Canal %1:] Bloco %2 conflito com GWPS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foram ativadas simultaneamente para um fuso, as funções velocidade circunferencial do rebolo (SUG) e velocidade de corte constante G96 S... .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14840 [Canal %1:] Bloco %2 valor para velocidade de corte constante fora da faixa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A velocidade de corte programada não se encontra dentro da faixa de valores permitidos.
Valores na escala métrica: 0,01 bis 9 999,99 [m/min]
Valores na escala polegadas: 0,1 bis 99 999,99 [polegadas/min]

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar velocidade de corte sob o endereço S tendo em conta os valores permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14850 [Canal %1:] Bloco %2 mudança do eixo de referência para velocidade de corte constante não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi feita uma tentativa com a instrução SCC[AX] de mudar o eixo de referência para a velocidade de corte constante.
Isto não é permitido se o eixo indicado não for um eixo geométrico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Para a programação do SCC[AX] foi indicado um eixo geométrico conhecido no canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14860 [Canal %1:] Bloco %2 Seleção da velocidade de corte da ferramenta não permitida. Causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa do erro

Explicação: Seleção da velocidade de corte SVC não é permitida no estado atual
Causas do problema: a seguinte função está ativa.
1: Velocidade de corte constante ativa G96, G961 ou G962
2: SPOS/SPOSA/M19 ativo (modo de posicionamento do fuso)
3: M70/modo de eixo ativo
4: SUG ativo

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar o modo de controle de velocidade para o spindle para programar SVC, por exemplo M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14861 [Canal %1:] Bloco %2 SVC programado, mas sem offset de ferramenta ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Velocidade de corte SVC programada no bloco, mas sem offset de ferramenta ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar a ferramenta apropriada para instruções de SVC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14862 [Canal %1:] Bloco %2 SVC foi programado, mas o offset de raio da ferramenta é zero.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma velocidade de corte SVC foi programada no bloco, mas o offset de raio para ferramenta ativa é zero.
O raio de offset da ferramenta ativa consiste nos parâmetros de offset $TC_DP6, $TC_DP12, $TC_SCPx6 e $TC_ECPx6.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar o corretor de ferramenta apropriado com raio de ferramenta positivo para instruções SVC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14863 [Canal %1:] Bloco %2 O valor SVC programado é zero ou negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O valor programado para a velocidade de corte SVC é zero ou negativa.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar um valor SVC maior que zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14900 [Canal %1:] Bloco %2 ponto central e ponto final programados simultaneamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na programação de um círculo por meio de um ângulo de abertura, foram inseridos o ponto central do círculo e adicionalmente o ponto final. Deste modo, existem demasiados valores programados para o círculo. É somente permitido um dos dois pontos

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar a variante de programação da qual podem ser obtidos seguramente os valores do desenho da ferramenta (evita erros de cálculo).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14910 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de abertura do círculo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na programação de um círculo por meio de um ângulo de abertura, o ângulo programado é negativo ou maior que 360 graus.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o ângulo de abertura dentro dos valores permitidos 0.0001 - 359.9999 [graus].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

14920 [Canal %1:] Bloco %2 ponto intermediário do círculo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na programação de um círculo através de um ponto intermediário (CIP) os 3 pontos (ponto inicial, final e intermediário) encontram-se em linha reta e o 'ponto intermediário' (programado pelos parâmetros de interpolação I, J, K) não se encontra entre o ponto inicial e o ponto final.
Se o círculo for um componente de uma espiral (Helix), a indicação do número de rotações (palavra chave TURN=...) determina o resto do bloco:
- TURN>0: Mensagem de alarme, raio do círculo é infinito.
- TURN=0 e indicação CIP entre o ponto inicial e o ponto final. É gerada uma linha reta do ponto inicial ao ponto final (sem Mensagem de alarme).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Determinar a posição do ponto intermediário com os parâmetros I, J e K, de forma que este se situe realmente entre o ponto inicial e o final do círculo, ou prescindir deste tipo de programação de círculos e programar o círculo através do raio, dos ângulos de abertura ou dos parâmetros do ponto central.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15000 [Canal %1:] Bloco%2 instrução de sincronismo de canal usando marca não permitida.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma instrução WAITM/WAITMC/SETM/CLEARM foi programada com um número de marcadores menor que 1 ou maior que o número máximo de marcadores.
Exceção: CLEARM(0) é permitido e apaga todos os marcadores no canal.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir a instrução de forma correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15010 [Canal %1:] Bloco %2 instrução de coordenação de programa com número de canal inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programada uma instrução WAITM, WAITMC, INIT ou START com um número de canal inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir a instrução de forma correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15020 [Canal %1:] bloco %2 instrução CHANDATA não pode ser executadal. Canal %3 não está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (parâmetro CHANDATA)

Explicação: Através de uma instrução CHANDATA é selecionada a introdução de dados para um canal que não está ativado. Por motivos de estrutura, a introdução de dados para múltiplos canais deverá ser feita 2 vezes.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor informar pessoal/assistência técnica autorizado.
- Ativar o respectivo canal através de dado de máquina ou dado opcional ou
- Cancelar a instrução CHANDATA e todas as atribuições seguintes aos dados de canal. Essa mensagem de erro ocorre regularmente na primeira leitura em INITIAL Init com o qual pretende-se instalar um sistema multicanal. Neste caso:
1.É preciso executar um NCK Restart para ativar os dados globais de máquina já inseridos para a instalação dos outros canais.
2. Repetir a entrada do bloco INITIAL Init

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15021 [Canal %1:] Bloco %2 instrução CHANDATA com número de canal inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Através de uma informação CHANDATA é selecionada a indicação dos dados para um canal que está ativado atualmente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Instruções de programa CHANDATA em acordo com a atual configuração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15025 CHANDATA(%3): canal não está ativo. Dados de canal serão ignorados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Parâmetro CHANDATA

Explicação: Através de uma instrução CHANDATA, um dado foi ativado para um canal não existente.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Este alarme avisa que o arquivo que é carregado na NCK contém dados de um canal inativo. O número do canal inativo é especificado. Conseqüentemente,os dados deste canal não estará disponível na NCK.

O alarme pode ter duas causas:

(1.) o canal deverá ser ativado primeiro por um NCK-RESET/POWER ON, isto é, o arquivo deverá ser carregado novamente. Se o alarme ocorrer novamente então a causa é que: (2.) o canal mencionado realmente não deve ser ativado, mas os arquivos possuem dados importantes.

Verificar, para a (2.) causa, se o sistema não ativou o canal mencionado de forma incorreta.

Se sim, então pode-se continuar com um novo NCK-RESET/POWER ON , isto é, não será necessário carregar o arquivo novamente. Se o canal não foi ativado, verifique se há um canal desativado por descuido e que ainda não tenha sido reativado.

Caso os ajustes para a ativação dos canais estão no próprio arquivo a ser carregado, então deve-se modificar ou o arquivo com os programas correspondentes ou no equipamento em que o arquivo foi gerado, o arquivo deverá ser gerado novamente com a quantidade de canais correta.

Alarmes relacionados: 15020, 15021.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15030 [Canal %1:] Bloco %2 diferentes sistemas de medidas

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: As instruções INCH e METRIC descrevem o sistema de medidas no qual o bloco de dados foi lido pelo controle. Para evitar uma interpretação incorreta de dados pretendidos para um sistema particular de medidas, um bloco de dados será aceito somente se a instrução acima coincidir com o sistema de medição ativo no comando.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Altere o sistema de medição ou carregue um conjunto de dados que corresponda à configuração do sistema de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15100 [Canal %1:] Bloco %2 REORG abortado devido a estouro do arquivo de ocorrências (Logfile)

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para sincronizar o andamento do pré-processamento e o programa principal com a instrução REORG, o controle acessa dados de correção que são mantidos no logfile. O alarme indica que não há mais capacidade de memória disponível no logfile para o bloco do canal indicado.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Para continuar o processamento do atual programa de peça não existe nenhuma solução, porém:

1. Necessidade de restringir o tamanho do arquivo Log através de:

Limitar a distância entre o pré-processamento e processamento principal por paradas de pré-processamento STOPRE.

2. Aumentar o arquivo Log através dos dados de máquina específicos de canal:

MD 28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM e

MD 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15110 [Canal %1:] Bloco %2 REORG neste momento não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para sincronizar o andamento do pré-processamento e o programa principal com a instrução REORG, o controle acessa dados de correção que são mantidos no logfile. O alarme indica que não há mais capacidade de memória disponível no logfile para o bloco do canal indicado.
A Mensagem de alarme significa que o Logfile foi apagado para aumentar a memória para a reorganização do programa. Desta forma, não é possível fazer uma REORG da memória de pré-processamento até o próximo ponto de coincidência.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Para continuar o processamento do atual programa de peça não existe nenhuma solução, porém:
1. Necessidade de restringir o tamanho do arquivo Log através de:
Limitar a distância entre o pré-processamento e processamento principal por paradas de pré-processamento (STOPRE).
2. Aumentar o arquivo Log através dos dados de máquina específicos de canal:
MD 28000 $MC_MM_REORG_LOG_FILE_MEM e
MD 28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

15120 Se ocorrer uma falha de energia agora, os dados alterados mais recentemente serão perdidos (índice/tamanho do buffer = %1)

Parâmetros: %1 = Índice/tamanho do buffer

Explicação: Alarme de aviso. O alarme não tem impacto negativo na usinagem atual.
Um dos buffers de dados intrínsecos ao sistema - que mantém os dados bufferizados modificados recentemente - extravasou porque a taxa de alteração de dados está atualmente muito alta.
O alarme indica que, nessa situação, uma falha de energia espontânea (falha de energia, falha de rede, desconectar o sistema da fonte de alimentação) poderia causar uma perda dos dados em buffer imediatamente alterados anteriormente (dados da ferramenta, programas de peça, parâmetros R, GUDs, ...).
Para informação, o parâmetro %1 especifica o índice dos dados da máquina e o tamanho do buffer definido lá.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Se o alarme estiver presente apenas esporadicamente, ele poderá simplesmente ser considerado como uma notificação.
O comportamento de comando regular não é afetado.
Se você não puder/quiser eliminar a causa, então o alarme poderá ser suprimido definindo MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2; Bit3 = 1 ('H8').
Se o alarme ficar permanentemente presente, informe o pessoal/departamento de serviço autorizado.
Se o sistema for usado em um ambiente no qual uma falha de energia não pode ocorrer, então essa emissão de alarme poderá ser evitada através de MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM [index] = 0.

Eventualmente, o valor de MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM [index] pode ser aumentado.
Se não houver essa opção, então o número de dados alterados por unidade de tempo deve ser reduzido.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

15122 PowerOn após Powerfail: %1 dados foram restaurados, destes %2 dados de máquina e %3 erros.

Parâmetros: %1 = Número de dados
%2 = Número de dados de máquina
%3 = Número de erros ocorridos

Explicação: Alarme de aviso. O alarme não tem ação negativa, enquanto %3, o número de erros ocorridos for zero.

%1 indica o número de passos de restauração elementares e complexos feitos para restabelecer os dados NCK persistentes em um PowerOn após um desligamento ou numa queda de tensão.

%2 indica o número de dados de máquina restaurados. Caso o valor for maior que zero, pode ser necessária mais uma partida a quente (Reset de NCK) para ativar as modificações de dados de máquina (possivelmente configurados) antes da queda de tensão.

%3 indica o número de erros ocorridos na restauração de dados.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Enquanto %3, o número de erros ocorridos, for zero, o alarme somente tem caráter informativo.

Assim que %3, o número de erros ocorridos, for maior que zero, o alarme indica um erro de software.

Não se recomenda continuar o processamento dos dados.

Antes continuar o processamento, carregar um arquivo adequado para evitar outros problemas.

Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

O Arquivo /_N_MPF_DIR/_N_SIEMDIAGMEMPF_MPF contém informações que devem ser úteis para Siemens no diagnóstico de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15150 [Canal %1:] Bloco %2 carregamento externo de dados foi abortado

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: A execução externa foi interrompida, pois o buffer de recarga não suporta tantos blocos de função de máquina (blocos de deslocamento, função auxiliar, tempo de espera, etc.). Segundo plano: Com a liberação dos blocos de função de máquina que já foram processados, a memória do buffer de recarga estará livre novamente. Se não for liberado mais nenhum bloco de função de máquina, não será possível recarregar mais nada - temos uma situação dead-lock.

Exemplos:

- Definição de tabelas de curvas extremamente compridas através de execução externa.
- Comando REPEAT: o circuito REPEAT não se encontra completamente dentro do buffer de recarga.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Inserir blocos funcionais de máquina no programa de peças.

- Aumente o tamanho da memória de recarga (MD 18360 $MN_MM_EXT_PROG_BUFFER_SIZE).
- Diminua o tamanho da tabela de curvas (Nota: blocos dentro de CTABDEF/CTABEND não são blocos funcionais de máquina).
- Comando REPEAT: substituir o circuito REPEAT pela chamada EXTCALL.
- Surface Turning: se o alarme 15150 ocorrer com a função "Surface Turning" ao usar seções de programa, reduza o número de blocos descomentados nos programas gerados com SFT.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15160 [Canal %1:] Bloco %2 configuração incorreta da memória de pré-processamento, número de blocos %3, função ID %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número de blocos faltantes para o preparo do bloco

%4 = ID da função que identificou o problema

Explicação: Para o preparo do bloco, o número de blocos especificados no parâmetro %3 também é exigido.
Ao utilizar o parâmetro %4, para os diagnósticos de erros adicionais, a área em que o problema ocorreu pode ser identificada na lista a seguir:
100 - 199: Intérprete
200 - 299: Compensação do raio da ferramenta
300 - 399: Compilar o ciclo
400 - 499: LookAhead
500 - 599: Fuso
600 - 699: Reposicionamento
700 - 999: Preparo do contorno
1000 - 1099: Nibbling
1100 - 1499: Orientação da ferramenta
1500 - 1599: Abordagem/retração leve

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o pessoal/departamento de service autorizado. Aumentar a configuração da busca do bloco MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP pelo número de blocos especificados no parâmetro %3.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15165 [Canal %1:] Bloco %2 erro na tradução ou interpretação do programa ASUP %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explicação: Com partida de ciclo e com partida de ASUP sob condição de reset, os dados relevantes de todas as ASUPs que possam ser ativadas neste momento são processadas.
- PLC ASUPs
- Com MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK configurado para chamada de programa controlada por evento.
- ASUP após procura de bloco (MD11450 $MN_SEARCH_RUN_MODE bit 1=1)
- ASUP sistema editável (MD11610 $MN_ASUP_EDITABLE)

Se um erro ocorrer (conversão ou interpretação), o alarme 15165 será emitido e na sequência um outro alarme de conversão ou interpretação que descreve em mais detalhes o erro ocorrido. Alarme 15165 causará uma parada do interpretador. Um bloco de compensação não será possível.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15166 [Canal %1:] ASUP de sistema do usuário _N_ASUP_SPF não presente

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: A função 'ASUP de sistema definida pelo usuário' foi ativada através do dado de máquina MD11610 $MN_ASUP_EDITABLE. O programa de usuário correspondente através do caminho de busca previsto
- 1. /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF
- 2. /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF

não pôde ser encontrado. O processo continuará com o ASUP de sistema do usuário.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregar o ASUP de sistema definido pelo usuário sob /_N_CUS_DIR/_N_ASUP_SPF ou /_N_CMA_DIR/_N_ASUP_SPF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15170 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não pôde ser compilado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explicação: No modo de compilação surgiu um erro. A mensagem de erro (de compilação) que é visualizada refere-se ao programa aqui indicado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15171 [Canal %1:] Bloco %2 compilado %3 mais antigo do que a subrotina correspondente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo compilado

Explicação: Na chamada de uma subrotina pré-compilada foi detectado que o compilado é mais antigo que o arquivo SPF correspondente. Foi deletado o compilado, e na inicialização é executada a subrotina ao invés do compilado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Realizar novamente a pré-compilação

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15172 [Canal %1:] Bloco %2 subprograma %3. Sem interface no tempo de compilação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da subrotina

Explicação: Em modo de compilação, nenhuma subrotina chamada estava disponível no momento da pre-compilação.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique os programas ou recrie as interfaces de programa e pré-compile-os novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15173 [Canal %1:] Bloco %2 variável %3 não era conhecida no momento do pré-processamento.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Variável

Explicação: No momento da pré-compilação do programa, a variável %3 não era conhecida no comando.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peça ou fazer com que a variável seja conhecida no momento da pré-compilação, p. ex. ativar nova variável GUD antes da pré-compilação. Em seguida, ativar novamente a pré-compilação

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15175 [Canal %1:] Bloco %2 programa %3 não foi possível formar interfaces

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explicação: No modo de formação de interfaces surgiu um erro. A mensagem de erro (de compilação) que é visualizada refere-se ao programa aqui indicado. Particularmente em caso do carregamento de programas de ciclo novos na NCK podem surgir problemas, se os dados de máquina MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM tenham sido configurados com valores muito baixos.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Corrigir programa de peças
- Se programas de ciclo tenham sido ou deverão ser carregados novamente na NCK, devem ser aumentados os valores de MD18170 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_NAMES, MD18180 $MN_MM_NUM_MAX_FUNC_PARAM. Ver também a descrição relativa ao alarme 6010

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15176 [Canal %1:] Bloco %2 Programa %3 deve apenas ser executado após Power ON

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo

Explicação: Caso um programa criptografado for carregado no NCK, após o carregamento deve ser feito um NCK reset (reinicialização), pois durante a inicialização do NCK são processados dados internos para um processamento eficiente de programas criptografados. Na chamada de programas de NC criptografados foi detectado que estes dados não existem ou são obsoletos comparados com a versão atual do programa de NC criptografado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Realizar um NCK reset (reinicialização).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15177 [Canal %1:] Bloco %2 Erro no pré-processamento do programa %3, código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do arquivo
%4 = Código de erro

Explicação: Caso um programa criptografado for carregado no NCK, após o carregamento deve ser feito um NCK reset (reinicialização), pois durante a inicialização do NCK são processados dados internos para um processamento eficiente de programas criptografados. Os seguintes problemas ocorreram:
Código de erro 1: Erro na leitura do programa %4
Código de erro 2: Não há DRAM suficiente para armazenar os dados pré-processados.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Código de erro 1: criptografar e carregar o programa %4 novamente. Em seguida, executar um reset do NCK (reiniciar).
Código de erro 2: sempre que possível, aumentar $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Caso contrário, aumente $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.
Em seguida, executar um reset do NCK (reiniciar).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15180 [Canal %1:] Bloco %2 Erro na execução do programa %3 como arquivo INI/DEF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explicação: Ocorreu um erro no processamento de um programa de inicialização (arquivo INI) ou um arquivo de definição GUD ou de macro (arquivo DEF).
A mensagem de erro indicada a seguir relaciona-se ao arquivo aqui mencionado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de inicialização (arquivo INI) ou o arquivo de definição GUD ou de macro (arquivo DEF).
Quando relacionado com o alarme 12380 ou 12460, modificar também a configuração da memória.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15182 [canal %1:] Alarme de ciclo a partir do ciclo Siemens alterado %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Caminho e nome de arquivo do ciclo SIEMENS alterado

Explicação: Durante a execução de um ciclo da Siemens alterado pelo usuário foi emitido um alarme de ciclo com SETAL() (veja o alarme de acompanhamento na emissão do alarme).
Visto que o ciclo da Siemens foi alterado pelo usuário (p. ex. fabricante da máquina), a causa para o alarme de ciclo precisa ser determinada e eliminada pelo usuário que alterou o ciclo.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A causa do erro que gerou o alarme de ciclo não pode ser analisado pela Siemens, pois o conhecimento sobre o processamento do ciclo alterado somente está disponível com o responsável pela alteração do ciclo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15185 [Canal %1:] %2 erro no arquivo INI

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Quantidade de erros detectados

Explicação: No processamento do programa de inicialização _N_INITIAL_INI foram detectados erros.
Este alarme também aparece quando em relação ao processamento do _N_INITIAL_INI foram detectados erros nos arquivos de definição GUD ou, durante a inicialização, foram detectados erros nos arquivos de definição de macro.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Corrija o arquivo INI ou DEF ou corrija o MD e crie um novo arquivo INI através de 'upload'.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15186 [Canal %1:] %2 erros em GUD, macro ou arquivo INI

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Quantidade de erros detectados

Explicação: %2 erros foram inseridos durante o processamento de um arquivo de definição de uma GUD/macro (arquivos DEF) ou arquivos de inicialização (INI)
O Alarme 15180 contém a informação sobre o arquivo correspondente.
Outros erros como o 12080 "erro de sintaxe" podem ocorrer.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o arquivo DEF ou INI.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15187 [Canal %1:] Erro ao executar o arquivo PROGEVENT %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Nome de arquivo do PROGEVENT

Explicação: Ocorreu um erro no processamento de um PROGEVENT.
Com o alarme 15187 é indicado o nome do programa que foi iniciado como PROGEVENT.
O alarme 15187 é dado junto com o alarme que
descreve a causa do erro. O alarme 15187 também
aparece quando o alarme também aparece em uma das subrotinas iniciadas
no PROGEVENT

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o arquivo PROGEVENT (subrotina)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15188 [Canal %1:] Erro ao executar o arquivo ASUP %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Não é utilizado
%3 = Nome de arquivo da ASUP

Explicação: Ocorreu um erro no processamento de uma ASUP.
Com o alarme 15188 é indicado o nome do programa que foi iniciado como ASUP.
O alarme 15188 é dado junto com o alarme que
descreve a causa do erro. O alarme 15188 também
aparece quando o alarme também aparece em uma das subrotinas iniciadas
na ASUP

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa ASUP (subrotina)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15190 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória livre suficiente para chamada de subrotina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu uma parada completa no interpretador: Necessita-se de um elemento do bloco, mas a memória para elementos do bloco está vazia e não existe a possibilidade de, através do tratamento da fila do pré-processamento e do programa principal, obter novos elementos do bloco, porque esta fila também está vazia.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumentar os dados de máquina MD28010 $MC_MM_NUM_REORG_LUD_MODULES / MD28040 $MC_MM_LUD_VALUES_MEM / MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC ou programar a parada do pré-processamento STOPRE antes de entrar na subrotina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15300 [Canal %1:] Bloco %2 número de passadas inválido na procura de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Durante a função 'procura de bloco com cálculo' foi introduzido um número de passagens negativo na coluna P (número de ciclos). Os valores permitidos vão de P 1 - P 9 999.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Introduzir apenas valores permitidos positivos na coluna P.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15320 [Canal %1:] Bloco %2 comando de procura de bloco inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O comando de procura de bloco (tipo do alvo de busca) é menor que 1 ou maior que 5. Este comando é introduzido na coluna Typ (tipo) da janela de busca. São permitidos os seguintes comandos de busca:

Typ Significado
1 busca por número do bloco
2 busca por Label
3 busca por String
4 busca pelo nome do programa
5 busca pelo número de linhas de um arquivo

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o comando de busca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15330 [Canal %1:] Bloco %2 número do bloco inválido como alvo da procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Erro de Sintaxe ! Positivos inteiros são permitidos como número de bloco. Números de blocos devem ser precedidos por "."e subblocos por "N".

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Repetir a introdução com número do bloco corrigido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15340 [Canal %1:] Bloco %2 label inválido como alvo de busca

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Descrição Erro de sintaxe! Um label deverá ser composto por no min. 2 e no máximo 32 caracteres. Os primeiros 2 caracteres têm que ser letras ou traços de sublinhado. Os Labels deverão terminar com dois pontos.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Repetir a introdução com o label corrigido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15350 [Canal %1:] Bloco %2 objeto da procura de bloco não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O programa indicado foi examinado até ao fim sem que tenha sido encontrado o objeto da procura de bloco selecionado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o programa de peças, alterar o objeto da procura de bloco (erro ortográfico no programa de peças) e reiniciar a procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15370 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Na procura de bloco foi indicado um objeto inválido (p. ex. Número de bloco negativo).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o número de bloco indicado, Label ou a sequência de caracteres. Repetir a introdução com o objeto de busca correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15380 [Canal %1:] Bloco %2 programação incremental inválida no eixo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo

Explicação: A primeira programação de um eixo após a busca do conjunto no ponto final do conjunto é realizada de forma incremental. Isso não é permitido nas seguintes situações:
- Uma mudança de transformação ocorreu após o destino da pesquisa.
- Um frame com componente de rotação está ativo. O eixo programado está envolvido na rotação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Encontre um destino de pesquisa em que os eixos sejam programados usando uma referência absoluta.
Desative a adição da posição de pesquisa acumulada com SD42444 $SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE.
Use a execução da pesquisa de conjunto com o cálculo no contorno.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15390 [Canal %1:] Bloco %2 %3 não executado na busca de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Símbolo fonte.

Explicação: Na busca de blocos não são executados nem coletados os comandos para ativar, apagar, definir a transmissão eletrônica, e sim saltados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Defina o status desejado da transmissão usando o ASUP.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15395 [Canal %1:] Comando mestre-escravo não executável durante procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: O acoplamento mestre-escravo está para ser fechado no programa de peças, via a instrução MASLON. A correção de posição $P_SEARCH_MASLD, entretanto não pode ser corretamente calculada durante a procura de bloco porque os eixos a serem acoplados se encontram em diferentes canais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Certifique-se que todos os eixos se encontrem no mesmo canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15400 [Canal %1:] Bloco%2 bloco Initial-Init selecionado não existe.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi selecionado pelo operador um bloco INI para leitura, escrita ou execução, que:
1. não está disponível na área de memória da NCK ou
2. não possui o nível de proteção necessário que é indispensável para a execução da função.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verifique se bloco INI selecionado está contido nos arquivos de sistema da NCK. O presente nível de proteção deve ser selecionado no mínimo igual (ou superior) que o nível de proteção que foi estabelecido na criação do arquivo para as funções de leitura, escrita ou processamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15410 [Canal %1:] Bloco %2 arquivo de inicialização com função M inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em um bloco Init somente é permitida a função M de fim de programa M02, M17 ou M30.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Retirar do bloco Init todas as funções M exceto as indicadoras de fim de programa.
Um bloco Init só pode conter parametrizações de valores (e definições globais de dados, se não forem posteriormente definidas em um programa executável), mas não movimentos ou ações síncronas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15420 [Canal %1:] Bloco %2 instrução não permitida no modo atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O alarme é dado na seguinte situação:
- Na execução de um arquivo INI ou arquivo de definição (macro ou GUD) o interpretador foi ativado em uma instrução não permitida (p. e.x comando de deslocamento).
- Em um arquivo GUD a proteção de acesso de um dado de máquina deve ser alterada com REDEF, mesmo que um arquivo ACCESS (_N_SACCESS_DEF, _N_MACCESS_DEF, _N_UACCESS_DEF) estiver disponível.
Direitos de acesso aos dados de máquina somente podem ser alterados com REDEF através de um dos arquivos ACCESS.
- No processamento do programa de inicialização de segurança /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF uma instrução ilegal foi detectada devido ao escopo reduzido do idioma configurado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Corrigir o arquivo INI, GUD ou macro;
- Corrigir o programa de peça;

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15450 [Canal %1:] Bloco %2 programa compilado não pode ser gravado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No modo de compilação, um programa compilado não pode ser gravado. Por um dos seguintes motivos:
- Falta de capacidade de memória
- Linha de códigos intermediária (compilação) muito grande

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Crie Espaço na área de memória ou modifique o programa da peça (com menos complexidade).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15460 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe com a função modal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os endereços programados no bloco não são compatíveis com a função G modal e que define a sintaxe.
Exemplo:
N100 G01 ... I .. J.. K.. LF

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o bloco indicado; coordenar as funções G e os endereços no bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15500 [Canal %1:] Bloco %2 ângulo de cisalhamento inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A função CSHEAR foi selecionada com um ângulo de cisalhamento inválido (impossível), p.ex., quando a soma dos ângulos entre os vetores axiais ultrapassa 360 graus.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o ângulo de cisalhamento com base nas condições geométricas do sistema de máquinas / peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15700 [Canal %1:] Bloco %2 número ilegal de alarme de ciclo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do alarme de ciclo

Explicação: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 69 999.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o número de alarme na instrução SETAL dentro da faixa permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15701 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número de alarme de ciclo não permitido %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do alarme de ciclo

Explicação: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 69 999.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Programar o número de alarme na instrução SETAL dentro da faixa permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15800 [Canal %1:] Bloco %2 Condições iniciais incorretas para CONTPRON/CONTDCON

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: As condições de partida no CONTPRON/CONDCON estão incorretas:
- G40 inativo
- SPLINE ou POLY ativo
- Programado tipo de usinagem desconhecido
- Sentido de usinagem transferido não foi definido
- Definição de LUD's em nível incorreto de subrotina
- Coordenadas de círculo transferidas

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15810 **[Canal %1:] Bloco %2 dimensão de array incorreta para CONTPRON/CONTDCON**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número de colunas da array criada para CONTPRON/CONTDCON não corresponde às orientações de programação atual.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

15900 **[Canal %1:] Bloco %2 apalpador de medição inválido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Medição com cancelamento do percurso restante
Foi programado um apalpador de medição inválido no programa de peças com o comando MEAS (medir com cancelamento do percurso restante). São permitidos os números de apalpador de medição
0 ... nenhum apalpador de medição
1 ... apalpador de medição 1
2 ... apalpador de medição 2,
independente se o apalpador de medição está realmente conectado.
Exemplo:
N10 MEAS=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
Apalpador de medição 2 com cancelamento do percurso restante

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Providenciar a palavra chave MEAS=... com um número de apalpador de medição dentro dos limites acima mencionados. Ela deverá corresponder com a conexão de hardware no apalpador de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15950 **[Canal %1:] Bloco %2 nenhum movimento de deslocamento programado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Medição com cancelamento do percurso restante
No programa de peças não foi programado nenhum eixo com o comando MEAS (medir com cancelamento do percurso restante) ou programado um percurso a partir do zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças e o bloco de medição para completar o endereço do eixo ou o percurso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

15960 **[Canal %1:] Bloco %2 nenhum movimento de deslocamento programado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Medição sem apagar o percurso restante
No programa de peças não foi programado eixo ou deslocamento de zero com o comando MEAW (medição sem cancelamento do percurso restante).
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Corrigir o programa de peças e o bloco de medição para completar o endereço do eixo ou o percurso.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16000 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido para direção de retração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Com 'retorno rápido do contorno' (comando: LIFTFAST) foi programado um valor de código para o sentido de retração (comando: ALF=...), que se encontra fora da faixa permitida (área de valores permitida: 0 a 8).
Em caso de correção ativa do raio da corte:
Os números de código 2, 3 e 4 não podem ser utilizados com G41
Os números de código 6, 7 e 8 não podem ser utilizados com G42, porque determinam a direção no mesmo sentido do contorno.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Programar o sentido de retração em ALF=... dentro dos limites permitidos.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16005 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido para percurso de retração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Erro na programação: O valor para o percurso de retração não pode ser negativo.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Modifique o programa de peças.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16010 [Canal %1:] Bloco %2 Parada após levantamento rápido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: LIFTFAST sem rotina de interrupção (ASUP) foi programada. O canal está parado após o movimento de saída ter sido executado.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Após a parada do canal, você deve retrair os eixos manualmente no JOG e cancelar o programa com Reset.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16015	[Canal %1:] Bloco %2 identificador incorreto do eixo %3
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Nome do eixo
Explicação:	Foram programados, em LIFTFAST, eixos de diferentes sistemas de coordenadas. O movimento de retração não está claramente definido.
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Use identificadores de eixo de um sistema de coordenadas.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16016	[Canal %1:] Bloco %2 não foi programada nenhuma posição de retração para o eixo %3
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Nome do eixo
Explicação:	Foi programada, em LIFTFAST, uma liberação para retração sem que tenha sido estabelecida uma posição de retrocesso para o eixo em questão. O movimento de retração não está claramente definido.
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Programar uma posição de retrocesso para o eixo em questão.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16017	[Canal %1:] Eixo %2 Identificador %3, LIFTFAST Ignora este eixo, eixo atual não é capaz de retração.
Parâmetros:	%1 = canal %2 = Eixo, fuso %3 = Identificador

Explicação: LIFTFAST não pode ser aplicado ao eixo.

Alarme pode ser suprimido através de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11.

Identificador (parâmetro 3) está codificado e indica algumas possíveis causas do alarme:

0x01 O eixo está em outro canal

0x02 O eixo está em modo spindle (ex: SPOS)

0x04 O eixo é um eixo de PLC

0x08 O eixo é um eixo de oscilação

0x10 O eixo é um eixo neutro

0x20 O eixo está acoplado à um eixo slave

0x40 O eixo está em ação síncrona estática

Resumo das reações para programação comum de LIFTFAST:

Eixo | Synact | Reação para LIFTFAST

Trajetória | | STOP + LIFTFAST

POS | | STOP + LIFTFAST

POS | não-modal | STOP + LIFTFAST

POS | modal | STOP + LIFTFAST

POS | stati. | RUN + SHOWALARM 16017

POSA | | STOP + LIFTFAST

MOV | não-modal | STOP + LIFTFAST

MOV | modal | STOP + LIFTFAST

MOV | stati. | RUN + SHOWALARM 16017

PLC | | RUN + SHOWALARM 16017

Oscil. | | RUN + SHOWALARM 16017

SPOS | | STOP + SHOWALARM 16017

SPOS | não-modal | STOP + SHOWALARM 16017

SPOS | modal | STOP + SHOWALRAM 16017

SPOS | stati. | RUN + SHOWALARM 16017

SPOSA | | STOP + SHOWALARM 16017

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Remover eixo do POLFMLIN ou POLFMASK.

O alarme pode ser suprimido através de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 11.

No momento de utilização do LIFTFAST, um eixo é programado para LIFTFAST, mas o estado do eixo não permite LIFTFAST (ex: eixos de oscilação ou spindle), ou eixos que não estão no canal. LIFTFAST apenas deve ser aplicado para estes eixos que são capazes de retrair-se naquele momento; POLFMASK or POLFMLIN deve ser adaptado de acordo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16020 [Canal %1:] Reposicionamento no bloco %2 não é possível.

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Programação ou operação incorreta:

O reposicionamento via comando REPOS só é possível em um subprograma assíncrono (rotina de interrupção).

Se o comando REPOS for programado, p.ex., no programa principal ou em um ciclo, a execução do programa de peça será abortada com o alarme 16020.

O alarme aparecerá também nas seguintes situações:

- Quando houver acesso a $AC_RETPOINT (ponto de reposicionamento) fora de uma ASUB (p.ex. no programa principal)

- Um eixo a ser reposicionado foi, no bloco interrompido, um eixo de oscilação (OSCILL) e encontra-se agora num status que não permite ser movido como eixo de oscilação.Correção: Coloque o eixo, antes do reposicionamento, por meio de WAITP, no status "Eixo neutro".

- Um eixo a ser reposicionado foi, no bloco interrompido, um eixo de avanço para um eixo de oscilação e não pode ser posicionado como tal. Correção: Coloque o eixo novamente em "POS axis" antes do reposicionamento.

- A abertura de rosca (G33, G34, G35, G335, G336) estava ativa no bloco interrompido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se necessário, alterar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16025 [Canal %1:] Bloco %2 Troca de eixo não permitida no comando REPOS através do %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador de eixo

Explicação: Com o comando REPOS foi programado um eixo ou fuso que, neste momento, encontra-se em estado NEUTRO. Dado que o comando REPOS não pode executar um GET implícito, estes
eixos/fusos não podem ser reposicionados. Por isso que o processamento do programa de peça é cancelado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Atribuir os eixos/fusos que devem ser reposicionados ao canal, antes do comando REPOS, via comando GET.
Exemplo:
GET(A) ; atribuir o eixo A ao canal
REPOSL A ; reposicionar eixos geométricos e eixo A

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16100 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 não disponível no canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explicação: Programação incorreta:
O número do fuso não é conhecido neste canal.
O alarme pode ocorrer em conjunto com tempo de espera ou uma função do fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar no programa de peças, se o número do fuso programado está correto ou se o programa está no canal devido.
Verificar o dado de máquina MD35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX MACHAX para todos os eixos de máquina para ver se em um deles existe o número do fuso programado. Este número de eixo de máquina tem que ser introduzido em um eixo de canal dos dados de máquina específicos de canal 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16105 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso %3 não pode ser atribuido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String

Explicação: Erro de programação: O fuso programado não foi parametrizado como eixo real pelo número do conversor do fuso. O alarme pode ser emitido após uso indevido de SD42800 $SC_SPIND_ASSIGN_TAB[].

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija os dados de configuração ou modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16111 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 faltando rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Explicação: Necessário entrar com valor de velocidade.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programe velocidade com: S[número do fuso]=...

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16112 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Programação inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Explicação: Para o fuso sincronizado com acoplamento do tipo VV, um movimento adicional do fuso escravo pode apenas ser programado com M3, M4, M5 e S... Os percursos criados pelas posições não podem ser mantidos com segurança para um acoplamento de velocidade, especialmente se não há o controle de posição. Se a precisão dimensional ou a repetibilidade não são importantes, o alarme podem ser cancelados através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit27 = 1

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Utilize fuso síncrono com acoplamento DV ou programe sentido de rotação e velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16120 [Canal %1:] Bloco %2 índice inválido para correção de ferramenta on-line

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Erro de programação: O 2º parâmetro do comando PUTFTOC indica para que parâmetro de ferramenta deverá ser corrigido o valor (1 - 3 comprimentos de ferramenta, 4 raio de ferramenta). O valor programado está fora da faixa permitida.
São permitidos os valores 1 - 4 caso seja admitida a correção de raio de ferramenta on-line (veja dado de máquina MD20254 $MC_ONLINE_CUTCOM_ENABLE), para os outros casos os valores 1-3.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças: comprimento 1 - 3 ou 4 para o raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16130 **[Canal %1:] Bloco %2 comando não permitido com FTOCON ativado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - Caso 1: A mudança de plano não é permitida se a função modal G FTOCON: 'correção de ferramenta fina ligada' estiver ativa.
- Caso 2: A seleção da transformação só é permitida para transformação zero ou transformação do eixo inclinado, transmit ou tracyl, se FTOCON estiver ativa.
- Caso 3: A troca de ferramentas com M06 não é permitida se FTOCON tiver permanecido ativa desde a última troca de ferramentas.
- Caso 4: Porta-ferramenta orientável está ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças: desativar a correção fina de ferramenta com FTOCOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16140 **[Canal %1:] Bloco %2 FTOCON não permitido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A correção fina de ferramenta (FTOC) não é compatível com a transformação atual.
Isto também se aplica com um suporte de ferramenta ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças: desativar a correção fina de ferramenta com FTOCOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16150 **[Canal %1:] Bloco %2 número do fuso inválido em PUTFTOCF**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número do fuso programado em PUTFTOC ou PUTFTOCF está fora da faixa permitida para números de fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças. O número programado do fuso está disponível?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16200 **[Canal %1:] Bloco %2 Interpolação spline e polinomial não disponível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A interpolação spline e polinomial são opcionais que não estão disponíveis na versão básica do comando.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Não programar a interpolação spline e polinomial ou instalar o opcional previsto para tal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16300 [Canal %1:] Bloco %2 polinômio denominador com zeros inválidos dentro da área de

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O polinômio denominador programado (com PL [ ] = ... , portanto sem indicação do eixo geométrico) apresenta um zero dentro da área de parâmetros definida (PL = ...). Nesse sentido o quociente do polinômio numerador e do polinômio denominador torna-se infinito ou indeterminado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificar o bloco do polinômio de forma que dentro do comprimento do polinômio não ocorra qualquer zero no polinômio denominador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16400 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de posicionamento %3 não pode participar da interpolação spline

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Um eixo atribuído a um conjunto spline (n) com SPLINEPATH (n, AX1, AX2, ...) foi programado como eixo de posicionamento com POS ou POSA.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Não atribuir o eixo de posicionamento ao conjunto spline.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16410 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não éum eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi programado um eixo geométrico que não pode ser representado em nenhum eixo de máquina na transformação atual (possivelmente não há qualquer transformação ativa no momento).
Exemplo:
sem transformação: sistema de coordenadas polares com eixo X, Z, e C
com transformação: sistema cartesiano de coordenadas com X, Y, e Z p.ex., com TRANSMIT.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar o tipo de transformação com TRAORI (n) ou não programar os eixos geométricos que não fazem parte do grupo de transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16420 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 programado mais que uma vez

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Não é permitido programar um eixo mais que uma vez.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Cancelar os endereços do eixo programado várias vezes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16430 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico %3 não pode ser comandado como eixo de posicionamento com rotação do sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Com rotação do sistema de coordenadas o deslocamento de um eixo geométrico como eixo de posicionamento (portanto ao longo do seu vetor axial com rotação do sistema de coordenadas) significaria o deslocamento de vários eixos de máquina. Isso contraria, o conceito de eixo de posicionamento, segundo o qual um interpolador de eixo trabalha em adição ao interpolador de trajetória!

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar os eixos geométricos como eixos de posicionamento apenas com a rotação desligada.
Desligar a rotação:
Comando ROT sem qualquer outra indicação do eixo e do ângulo.
Exemplo: N100 ROT

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16440 [Canal %1:] Bloco %2 programada rotação para eixo geométrico não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programada uma rotação para um eixo geométrico não existente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16500 [Canal %1:] Bloco %2 chanfro ou arredondamento negativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programado um chanfro ou um arredondamento negativo com os comandos CHF= ..., RND=... ou RNDM=... .

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar os chanfros, arredondamentos ou arredondamentos modais apenas com valores positivos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16510 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal disponível para programação de diâmetro

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi selecionada a programação de diâmetros, mesmo que nenhum eixo transversal com programação de diâmetros tenha sido aplicado.

Os eixos transversais podem ser aplicados com MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF e MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2 para a programação de diâmetros.

A programação de diâmetros pode ser ativada através de:

- Posição básica DIAMON e DIAM90 do grupo G 29 na inicialização
- Programação de DIAMON ou DIAM90
- Programação de DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Para a programação do DIAMON/DIAM90 deverá estar configurado um eixo transversal através do MD20100 $MC_DIAMETER_AX_DEF.

Para a programação do DIAMONA[AX], DIAM90A[AX] ou DAC, DIC, RAC, RIC o eixo AX deverá ser um eixo transversal configurado para programação de diâmetro através do MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16600 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número do fuso

Explicação: A velocidade programada está fora da faixa de velocidade da gama. Para executar a velocidade programada, a gama deve ser trocada. Para executar uma troca de gama automática (M40 está ativo), o fuso deve estar em operação controlada.

O alarme não será emitido após ativar o bit 30 (0x40000000) no MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK. Entretanto, a função não será afetada por isso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: A comutação para operação de controle de velocidade acontece com a programação de M3, M4 ou M5. As funções M podem ser escritas juntamente com a palavra S, no mesmo bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16605 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não permitida em %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número do fuso

%4 = Gama velocidade

Explicação: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:

- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
- o fuso estiver sendo posicionado

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.

Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16670 **[Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 excedeu o número máximo de módulos CP (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de módulos CP

Explicação: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16671 **[Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 excedeu o número máximo de módulos CP (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de módulos CP

Explicação: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16672 **[Canal %1:] Bloco %2 Eixo mestre/fuso %3 excedeu o número máximo de valores mestre CP (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de valores mestre CP

Explicação: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16673 **[Canal %1:] Bloco %2 Eixo mestre/fuso %3 excedeu o número máximo de valores mestre CP (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de valores mestre CP

Explicação: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16674 **[canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso escravo %4 excedeu o número máximo de módulos CP**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Reduzir o número de acoplamentos definidos e ativos ou aumentar o número de módulos de acoplamento configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16675 **[Canal %1:] bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Módulo de acoplamento já definido no canal %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = eixo/fuso
%4 = Número do canal

Explicação: Foi feita a tentativa de definir e ativar um acoplamento CP, mesmo que para este eixo-escravo/fuso já exista um acoplamento definido e ativado em outro canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça: Um módulo de acoplamento CP não pode ser definido (para o mesmo eixo-escravo/fuso) simultaneamente em outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16676 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso mestre %4 excedeu o número máximo de valores mestres CP

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi feita uma tentativa de ativar mais valores mestres de acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Reduzir o número de valores mestre definidos e ativos ou aumentar o número geral de valores mestres de acoplamento genérico configurados no MD18452 $MN_MM_NUM_CP_MODUL_LEAD.
Se necessário, adquirir mais um nível de opção do acoplamento genérico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

16677 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o módulo de acoplamento já foi definido no canal %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do canal

Explicação: Foi feita a tentativa de definir e ativar um acoplamento CP, mesmo que para este eixo-escravo/fuso já exista um acoplamento definido e ativado em outro canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça: Um módulo de acoplamento CP não pode ser definido (para o mesmo eixo-escravo/fuso) simultaneamente em outros canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16678 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado %4 instrução de deslocamento inadmissível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado

Explicação: No atual estado do acoplamento genérico existe um movimento de percurso extra que não é
permitido no eixo escravo/fuso.
Exemplo: CPOF=X G0 X100 não é permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Um movimento no eixo escravo/fuso pode ser programado com CPFPOS em CPON ou CPOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16679 [Canal %1:] Bloco %2 Ação sincronizada de movimento: %3 fuso escravo/eixo %4 indisponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Um acoplamento foi ligado ou desligado aonde o fuso escravo/eixo atualmete não está disponível. As causas possíveis são:
- O fuso/eixo está ativo no canal.
- O fuso/eixo está ativo em outro canal.
- O fuso/eixo foi controlado do PLC e ainda não foi habilitado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Fuso escravo/eixo habilitado com troca de fuso/eixo ou habilitado de PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16680 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %4 Instrução %3 programada mais vezes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Instrução CP
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A instrução indicada foi programada mais vezes no bloco para o mesmo eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16681 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-mestre/fuso %3 CPFPOS não permitido (motivo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Razão

Explicação: O CPFPOS não pode ser especificado para um eixo-escravo/fuso de um acoplamento genérico no atual estado. Os motivos para isso podem ser:
- Motivo 1: O acoplamento não é desativado totalmente, ainda permanece pelo menos um eixo-mestre/fuso ativo no acoplamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Para os motivos mencionados existem as seguintes soluções:
- Motivo 1: Somente especificar o CPFPOS na desativação do acoplamento quando este estiver totalmente fechado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16682 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 impossíveis**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instrução CP

Explicação: As instruções indicadas não são permitidas ao mesmo tempo em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16684 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 não podem ser separadas**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Explicação: As instruções indicadas somente são permitidas juntas em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16685 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Instruções %4 não podem ser separadas**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Explicação: As instruções indicadas somente são permitidas juntas em um bloco para um eixo escravo/fuso de um acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16686 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento/Instrução %4 impossível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Instruções CP

Explicação: A instrução indicada não é permitida para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16687 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o tipo/instrução de acoplamento %4 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Tipo de acoplamento

Explicação: A instrução indicada não é permitida para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16690 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Mudança de sistema de referência %4 impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Sistema de referência

Explicação: Foi feita uma tentativa de mudar o sistema de referência com o acoplamento genérico ativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Encerrar o acoplamento e reativá-lo com o sistema de referência desejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16692 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Número máximo de acoplamentos no bloco (%4) excedeu

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Número máx. de acoplamentos

Explicação: O número máximo de acoplamentos genéricos no bloco foi excedido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Reduzir o número de acoplamentos genéricos programados no bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16694 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado/Instrução %4 impossível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado, instrução

Explicação: A instrução indicada não é permitida no atual estado do acoplamento genérico.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16695 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Estado/Instrução %4 impossível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Estado, instrução

Explicação: A instrução indicada não é permitida no atual estado do acoplamento genérico.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16696 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Acoplamento não definido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16697 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Acoplamento não definido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16698 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 Eixo mestre/fuso %4 não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Deve ser executada uma instrução em um eixo mestre/fuso de um acoplamento que não foi definido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o eixo mestre/fuso antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16699 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso mestre %4 não foi definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explicação: Deve ser executada uma instrução em um eixo mestre/fuso de um acoplamento que não foi definido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o eixo mestre/fuso antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16700 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 tipo inválido de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: No caso de uma função de abertura de roscas o avanço foi programado em uma unidade não permitida
G33 (roscas com passo constante) e o avanço não foi programado com G94 ou G95.
G33 (roscas com passo constante) está ativo (modal) e G63 foi adicionalmente programado num bloco posterior. (Conflito! G63 encontra-se no 2° grupo G, G33, G331 e G332 encontram-se no 1° grupo G).
G331 ou G332 (rosca rígida) e o avanço não foi programado com G94.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Empregar apenas avanço tipo G94 ou G95 nas funções de abertura de roscas.
Desativar a função de abertura de roscas após G33 e antes de G63 com G01.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16701 **[canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo/fuso escravo %4 do acoplamento não foi definido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Deve ser executada uma instrução em um acoplamento que não foi definido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça.
Definir e, se necessário, também ativar o acoplamento antes da instrução.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16715 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 fuso mestre não está completamente parado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Explicação: O fuso deve estar estacionário para a função aplicada (G74, aproximação do ponto de referência, torneamento interpolado).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar M5 ou SPOS/SPOSA antes do bloco com falha, no programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16720 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 passo da rosca é zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Em um bloco de roscas com G33 (roscas com passo constante) ou G331 (rosca rígida) não foi programado qualquer passo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O passo da rosca deve ser programado para o eixo geométrico indicado no parâmetro de interpolação correspondente.
X -> I
Y -> J
Z -> K

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16730 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 parâmetros incorretos para corte de rosca**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Com G33 (abertura de roscas com passo constante) o parâmetro do passo não foi atribuído ao eixo que determina a velocidade.

No caso de roscas longitudinais e transversais o passo da rosca é programado para o eixo geométrico indicado no parâmetro de interpolação correspondente.

X -> I

Y -> J

Z -> K

No caso de roscas cônicas o endereço I, J, K depende do eixo com o percurso maior (comprimento da rosca). Não é porém indicado um 2° passo para o outro eixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Atribuir o parâmetro do passo ao eixo que determina a velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16735 [Channel %1:] Block %2 Parâmetro geométrico incorreto (erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Código do erro

Explicação: Para G335/G336 (corte do fio com um fio convexo) o parâmetro de entrada não poderia ser atribuído a um eixo de definição da velocidade. O número do erro especifica a causa precisa:

Erro 1: O parâmetro de entrada não combina com os pontos finais ou o plano circular do programa.

Erro 2: Um ângulo de trajetoria circular de mais de 90 graus foi programado.

Erro 3: A trajetoria circular tem um componente helical (hélice).

Erro 4: A trajetoria circular excede um dos ângulos de graus 45/135/225/315 na programação.

Erro 5: A trajetoria circular excede um dos ângulos de graus 45/135/225/315 após o cálculo na estrutura.

Erro 6: A entrada não foi programada para o eixo com o caminho de deslocamento mais longo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: - verificar a programação do círculo ou

- atribuir o parâmetro de entrada ao eixo com distância de deslocamento mais longa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16736 [Canal %1:] No bloco %2: Bloco roscado programado curto demais para acomodar valores dinâmicos de limite %3, requerido %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = O comprimento da suavização pode ser pego do bloco roscado programado.

%4 = Comprimento de suavização requerido para o ajuste dinâmico de resposta conforme os valores de limite

Explicação: Se durante a programação for necessário um ajuste dinâmico de resposta de um elemento roscado para outro, será verificado se o caminho é longo o suficiente para conter os valores de limite dinâmicos. Apenas uma parte do comprimento do caminho programado pode ser usada para essa suavização porque a velocidade final programada do bloco roscado para a geometria de rosca necessária (passo da rosca, rotação do fuso) deve ser atingido e emitido. Deve-se esperar que os valores dinâmicos de limite serão excedidos para o ajuste dinâmico de resposta para a geometria de rosca necessária.

O alarme só será disparado se não for suprimido pelo bit 25 de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: 1. Alterar o programa de peças e aumentar o caminho do conjunto roscado%2.
Existe o risco de colisão como resultado do alongamento do caminho, especialmente para roscas fêmeas. Isso deve ser verificado.
2. Aumentar o comprimento de suavização do conjunto roscado com DITRB = -1.
3. Definir MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 25.
4. Definir os dados de configuração SD42010 $SC_THREAD_RAMP_DISP [2] = 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16740 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico não foi programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi programado qualquer eixo geométrico para abertura de roscas (G33) ou rosca rígida (G331, G332). O eixo geométrico é, obrigatoriamente necessário se tiver sido programado um parâmetro de interpolação.
Exemplo:
N100 G33 Z400 K2; Passo da rosca 2 mm, final da rosca Z=400 mm
N200 SPOS=0; Posicionamento do fuso no modo do eixo
N201 G90 G331 Z-50 K-2; Rosqueamento em Z=-50, rotação no sentido anti-horário
N202 G332 Z5; Retração, inversão automática da direção
N203 S500 M03; Fuso novamente em modo do fuso

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Indicar o eixo geométrico e o respectivo parâmetro de interpolação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16746 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 numero da gama selecionada %4 gama selecionada não configurada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explicação: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1° bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemplos para a ocorrência do alarme com 3 marchas de transmissão ajustadas (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):
* ... É programado M44 ou M45 para o respectivo fuso
* ... O M70 é programado e o dado de máquina MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça: Somente podem ser engatadas marchas de transmissão admissíveis que também estão de acordo com o dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limitar a configuração M70 (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) no MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16747 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 gama de transmissão %4 não foi configurada para rosqueamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explicação: Com G331 é ativado o segundo bloco de dados de marcha de transmissão para o rosqueamento.
A atual marcha de transmissão não foi ajustada no segundo bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35092 $MA_NUM_GEAR_STEPS2. Não é possível executar uma mudança de marchas em blocos de deslocamento. A marcha de transmissão adequada à rotação deve ser mudada antes do bloco de deslocamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Proceder para o engate automático da marcha de transmissão adequada antes do rosqueamento:
* Programar a rotação do fuso (S) em um bloco G331 sem movimento de eixo antes do rosqueamento (p. ex. G331 S1000)
* Ativar M40 para o fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16748 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 gama de transmissão %4 desejada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explicação: Com G331 é ativado o segundo bloco de dados de marcha de transmissão para o rosqueamento.
No atual bloco de deslocamento a rotação (S) programada do fuso mestre não está dentro da faixa de rotações da marcha de transmissão ativa.
Não é possível executar uma mudança de marchas em blocos de deslocamento. A marcha de transmissão adequada à rotação deve ser mudada antes do bloco de deslocamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Proceder para o engate automático da marcha de transmissão adequada antes do rosqueamento:
* Programar a rotação do fuso (S) em um bloco G331 sem movimento de eixo antes do rosqueamento (p. ex. G331 S1000)
* Ativar M40 para o fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16750 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 SPCON não programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O fuso tem que estar no modo controle de posicionamento para a função programada (eixo circular, eixo de posicionamento).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o fuso no modo controle de posicionamento com SPCON no bloco anterior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16751 **[Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo %3 SPCOF não pode ser executado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para a função programada, o fuso tem que estar em modo controle com malha de regulação aberta. No modo de posicionamento ou no de eixo a regulação da posição não pode ser desativada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: No bloco anterior transferir o fuso para o modo de controle em malha aberta. Tal pode ser efetuado com M3, M4 ou M5 para o respectivo fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16757 **[Canal %1:] Bloco %2 para o fuso escravo %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo mestre**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Explicação: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo escravo estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo escravo já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16758 **[Canal %1:] Bloco %2 para o fuso mestre %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo escravo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Explicação: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo mestre estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo mestre já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16760 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 falta o valor S**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Em rosca rígida (G331 ou G332) falta a velocidade de rotação do fuso.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar a rotação do fuso no endereço S em [rpm] (mesmo em modo de eixo); o sentido de giro é dado pelo sinal do passo do fuso:
- Passo de rosca positivo: Sentido de giro como M03
- Passo de rosca negativo: Sentido de giro como M04

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16761 [Canal %1:] Bloco %2 eixo/fuso %3 não programável no canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Erro de programação: O eixo/fuso não pode ser atualmente programado no canal neste momento. O alarme pode ocorrer se o eixo/fuso estiver sendo utilizado por um outro canal ou pelo PLC.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças. Use "GET()".

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16762 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 função de rosqueamento ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso

Explicação: Erro de programação: A função do fuso não pode ser executada neste momento. O alarme ocorre quando o fuso (fuso mestre) está trabalhando em conjunto a algum eixo por meio de uma interpolação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças. Cancele a seleção de abertura ou perfuração de roscas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16763 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 valor ilegal de rotações programado (zero ou negativo)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi programado um valor de rotação (valor S) igual a zero ou negativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programe a rotação (valor S) com um valor positivo. Dependendo do caso de aplicação, o valor zero pode ser permitido, por exemplo G25 S0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16765 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; falta fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Não foi programado o fuso/eixo escravo no programa de peças.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16766 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a String não permite ser interpretada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Foi acionado um acoplamento no qual foi escrita uma string que não é passível de ser interpretada. (P.ex., processamento alternado do bloco).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16767 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; falta fuso/eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Não foi programado o fuso/eixo mestre no programa de peças.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16769 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número excessivo de acoplamentos para eixo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foram definidos mais eixos/fusos mestre para o eixo/fuso indicado do que o permitido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16770 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 sistema de medição inexistente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi programada uma das seguintes funções de fuso que exigem o controle de posição:
SPCON,
SPOS, SPOSA,
COUPON,
G331/G332.
A condição mínima do controle de posição é um sistema de medição.
No MD30200 $MA_NUM_ENCS do fuso programado não foi configurado nenhum sistema de medição.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Instalar um sistema de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16771 **[Canal %1:] Bloco %3 eixo-escravo %2 Movimento sobreposto não foi liberado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: Nenhuma sincronização da engrenagem e nenhum movimento de revestimento podem ser executados para o dito eixo em razão de este não ser permitido na interface VDI. Este alarme pode ser interrompido com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit17 = 1 ou para programação CP com CPMALARM[FAx] bit11 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Definir o sinal de interface NC/PLC DB380x DBX5002.4 (Liberação da sobreposição do eixo escravo).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16772 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 é o eixo escravo, o acoplamento está sendo desligado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Explicação: O eixo está ativo como eixo escravo no acoplamento. No modo de operação REF, o acoplamento é desligado. O alarme pode ser suprimido por meio do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit29 = 1 ou com a programação CP através do ajuste CPMALARM[FAx] bit 0 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O acoplamento será ligado novamente após a saída do modo de operação REF.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16773 **[Canal %1:] Eixo %2 é eixo escravo. Os bloqueios de eixo/fuso dos eixos mestre %3 e %4 são diferentes**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo, fuso
%3 = Eixo, fuso
%4 = Eixo, fuso

Explicação: O eixo está ativo como eixo escravo em um acoplamento. Os eixos mestre possuem estados diferentes devido ao bloqueio de eixo/fuso. O alarme pode ser omitido com o dado de máquina MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 = 1 ou com a programação CP setando CPMALARM[FAx] bit 1 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Igualar todos eixos mestre em relação ao bloqueio de eixo/fuso

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16774 [Canal %1:] Para eixo/fuso escravo %2 foi cancelada a sincronização

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para o eixo indicado foi cancelado o processo de sincronização (EGONSYN, EGONSYNE ou COUP).

Existe diferentes motivos para o cancelamento do processo de sincronização.

- RESET
- Fim do programa
- Eixo sendo colocado no modo follow-up
- Parada rápida devido a um alarme

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Se o cancelamento do processo de sincronização é tolerável ou desejado, então o alarme pode ser omitido através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit31 = 1 ou com a programação CP através do ajuste CPMALARM[FAx] bit 2 = 1.

Somente para a transmissão eletrônica EG:

Se o processo de sincronização não puder ser cancelado, então isto pode ser feito através da indicação do critério de troca de blocos FINE no EGONSYN ou EGONSYNE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16775 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; eixo %4 sem sistema de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, número da linha

%3 = Synact ID

%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi programada uma das seguintes funções de fuso que exigem o controle de posição:

SPCON,

SPOS, SPOSA,

COUPON,

G331/G332.

A condição mínima do controle de posição é um sistema de medição.

No MD30200 $MA_NUM_ENCS do fuso programado não foi configurado nenhum sistema de medição.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Instalar um sistema de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16778 **[Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: acoplamento circular para eixo escravo %3 e eixo mestre %4 não permitido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi ativado um acoplamento em que tendo em conta outros acoplamentos causou um acoplamento circular. Este acoplamento circular não pode ser claramente computado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Configure o acoplamento de acordo com MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1 ou corrija o programa de peças NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16779 **[Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: excesso de acoplamentos para eixo %3, veja eixo mestre ativo %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para o eixo/fuso indicado foram definidos mais eixos/fusos mestre do que o permitido. O último parâmetro a ser especificado é um valor mestre objeto/eixo mestre, com o qual o eixo/fuso indicado já está acoplado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrija o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16780 **[Canal %1:] Bloco %2 falta fuso/eixo escravo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi programado o fuso/eixo escravo no programa de peças.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16781 **[Canal %1:] Bloco %2 falta fuso/eixo mestre**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi programado o fuso/eixo mestre no programa de peças.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16782 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo escravo %3 não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo escravo não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- O fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo está sendo comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16783 [Canal %1:] Bloco %2 fuso/eixo mestre %3 no momento não disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi ativado um acoplamento no qual o fuso/eixo mestre não está atualmente disponível. As possíveis causas são:
- Foi selecionado um acoplamento de valor de comando e o fuso/eixo está ativo em um outro canal.
- O fuso/eixo foi comandado pelo PLC e ainda não foi liberado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Colocar o fuso/eixo mestre com troca de fuso/eixo para o respectivo canal ou liberar do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16785 [Canal %1:] Bloco %2 fusos/eixos idênticos %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi ativado um acoplamento em que o fuso/eixo escravo é idêntico ao fuso/eixo mestre.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento no MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1)
- ou corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16787 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetros de acoplamento não podem ser alterados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O acoplamento indicado tem proteção contra escrita. Por isso os parâmetros do acoplamento não podem ser alterados.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Retirar a proteção contra escrita (ver canal MD21340 $MC_COUPLE_IS_WRITE_PROT_1)
- ou corrigir o programa de peças.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16788 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento circular

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Foi ativado um acoplamento em que tendo em conta outros acoplamentos causou um acoplamento circular. Este acoplamento circular não pode ser claramente computado.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento no MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1)
- ou corrigir o programa de peças.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16790 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetro de acoplamento é zero ou inexistente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Foi acionado um acoplamento em que um parâmetro importante foi programado com zero ou não foi programado. (Por exemplo, o denominador na relação de transformação).
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Configurar adequadamente o acoplamento em SD42300 $SC_COUPLE_RATIO_1
- ou corrigir o programa de peças.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16791 [Canal %1:] Bloco %2 parâmetro não é relevante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Foi acionado um acoplamento no qual foi programado um parâmetro não relevante. (Por exemplo, o parâmetro para ELG).
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Corrigir programa de peças
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16792 **[Canal %1:] Bloco %2 excesso de acoplamentos para eixo/fuso %3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foram definidos mais eixos/fusos mestre para o eixo/fuso indicado do que o permitido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16793 **[Canal %1:] Bloco %2 acoplamento do eixo %3 não permite a mudança de transformação**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo indicado é um eixo escravo num grupo de transformação. Com o acoplamento conectado a transformação não pode ser alterada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças. Desligar o(s) acoplamento(s) deste eixo antes da mudança da transformação, ou não alterar a transformação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16794 **[Canal %1:] Bloco %2 acoplamento do eixo/fuso %3 não permite referenciamento**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo indicado é um eixo escravo (Gantry) e não pode por isso aproximar-se do referenciamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças. Desativar o(s) acoplamento(s) deste eixo antes da aproximação do ponto de referência ou não referenciar. Um eixo-escravo Gantry não pode referenciar por si mesmo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16795 **[Canal %1:] Bloco %2 string não interpretável**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi acionado um acoplamento no qual foi escrita uma string que não é passível de ser interpretada. (P.ex., processamento alternado do bloco).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir programa de peças

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16796 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento não definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Deverá ser acionado um acoplamento cujos parâmetros não foram programados nem configurados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Corrija o programa de peças NC ou o MD, programe o acoplamento com COUPDEF ou configure por meio de MD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16797 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Deverá ser executada uma operação na qual não pode estar ativo qualquer acoplamento. Por exemplo, COUPDEL não pode ser utilizado em acoplamentos ativos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças do NC; desativar o acoplamento com COUPOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16800 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento DC/CDC para eixo %3 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Um comando DC (Direct Coordinate) só pode ser utilizado para eixos circulares. Efetua a aproximação da posição absoluta programada pelo menor caminho.
Exemplo:
N100 C=DC(315)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Substituir o comando DC pelo comando AC (Absolute Coordinate) no bloco indicado.
Se o alarme se basear em uma definição incorreta de eixo, o eixo pode ser declarado como um eixo circular por meio do DM específico de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX.
Dados de máquina correspondentes:
MD30310: $MA_ROT_IS_MODULO
MD30320: $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16810 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento ACP para eixo %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O comando ACP (Absolute Coordinate Positive) é apenas permitido para 'eixos modulares'. Efetua a aproximação da posição absoluta programada no sentido especificado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Substituir o comando ACP pelo comando AC (Absolute Coordinate) no bloco NC indicado.
Se a indicação de alarme se basear numa definição incorreta do eixo, o dado de máquina específico de eixo MD 30300: $MA_IS_ROT_AX e o MD30310: $MA_ROT_IS_MODULO podem ser declarados como um eixo circular com comando modular.
Dados de máquina correspondentes:
MD30320: $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16820 [Canal %1:] Bloco %2 comando de posicionamento ACN para eixo %3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A palavra-chave ACN (Absolute Coordinate Negative) somente é permitida para "Eixos Modulo". Esta influencia a aproximação da posição absoluta programada no sentido indicado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
No bloco NC exibido substituir a palavra-chave ACN pela informação AC (Absolute Coordinate).
Se a indicação do alarme está baseada em uma definição incorreta de eixo, então o eixo pode ser declarado como um eixo rotativo com conversão Modulo através dos dados de máquina específicos de eixo MD30300 $MA_IS_ROT_AX e MD30310 $MA_ROT_IS_MODULO.
Dado de máquina correspondente:
MD30320 $MA_DISPLAY_IS_MODULO

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16830 [Canal %1:] Bloco %2 foi programada uma posição incorreta para eixo/fuso %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi programada em um eixo modular uma posição fora da área de 0 - 359,999.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar a posição dentro da área de 0 - 359,999.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16904 [Canal %1:] Controle de programa: ação '%2<ALNX>' não permitida no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A operação (programa, JOG, procura de bloco, referenciamento...) não pode ser iniciado ou mantido.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16905 [Canal %1:] Controle de programa: ação '%2<ALNX>' não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A operação não pode ser iniciada ou mantida. Uma partida é aceita somente quando uma funçãa NCK puder ser iniciada.
Exemplo: No modo de operação JOG uma partida será aceita p.ex.: se o gerador de funções estiver ativo ou se um movimento em JOG tenha sido interrompido com a tecla STOP.

Reação: Reação ao alarme no modo automático.

Resolução: Verifique o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16906 [Canal %1:] Controle de programa: ação '%2<ALNX>' interrompida devido a um alarme

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Devido a um alarme a ação foi interrompida.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Elimine o erro e confirme o alarme. Em seguida, reinicie a operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16907 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' possível somente no status parado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação pode ser executada somente no status parado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o status do programa e o status do canal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16908 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' possível somente no status de reset ou no fim de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Esta ação pode ser executada apenas no estado de reset ou no final do bloco.
No modo JOG, nenhum eixo que seja deslocado como eixo geométrico no sistema de coordenadas rotacionado deve estar ativo como eixo de PLC ou de comando (iniciado por ação de sincronização estática) na mudança de modo. Isso significa que tais eixos devem estar no estado 'eixo neutro' novamente.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o status do programa e o status do canal.
Verifique se os eixos estão ativos como eixos de PLC ou de comando no modo JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16909 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' não é permitida no modo de operação atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Outro modo de operação deve ser ativado para a função selecionada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique a operação e o modo de operação.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16911 [Canal %1:] Não é permitido mudar para um outro modo de operação

Parâmetros: %1 = Número do canal
Explicação: Não é permitido mudar do modo de overstoring para um outro modo de operação.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Encerre a função "Sobregravação" para mudar para outro modo de operação.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16912 [Canal %1:] Controle de programa: ação '%2<ALNX>' possível somente no status de reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
Explicação: A ação pode ser executada somente no status de reset.
Exemplo: A seleção de programa via HMI comunicação de canal (INIT) pode ser executada somente no status de reset.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Execute um reset ou aguarde até o processamento terminar.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16913 [BAG %1:] [Canal %2:] Mudança do modo de operação: ação '%3<ALNX>' não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do grupo de modo
%2 = Número do canal
%3 = Número da ação/nome da ação
Explicação: A mudança para o modo de operação não é permitida. Esta mudança pode ser efetuada apenas no status de reset.
Exemplo:
No modo AUTO o processamento de programa foi interrompido através de NC-STOP. A seguir, faz-se uma mudança do modo de operação para JOG (status programa interrompido). Deste modo de operação é possível mudar apenas para o modo AUTO, mas não para o modo MDA!
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Pressione a tecla Reset para reiniciar a execução do programa ou selecione o modo em que o processamento do programa estava sendo executado anteriormente.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16914 [BAG %1:] [Canal %2:] Mudança do modo de operação: ação '%3<ALNX>' não é permitida

Parâmetros: %1 = Número do grupo de modo
%2 = Número do canal
%3 = Número da ação/nome da ação
Explicação: Mudança de modo de operação incorreto, p.ex. AUTO ->MDAREF.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Verifique a operação e/ou o modo de operação selecionado.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16915 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' não é permitida no bloco atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Se blocos com instruções de deslocamento forem interrompidos através de ASUP, deverá ser possível, depois de concluída a ASUP, uma Cont. programa interrompido (reorganização do processamento de bloco).
O 2.º parâmetro descreve qual ação causará a interrupção do processamento de bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Deixe o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16916 [Canal %1:] Reposicionamento: ação '%2<ALNX>' impossível no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Atualmente o reposicionamento do processamento de bloco não é possível. Em certos casos uma mudança do modo de operação não pode ocorrer.
O 2.º parâmetro indica qual ação deveria ser usada para executar o reposicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Deixe o programa continuar até um reposicionamento do conjunto NC ou modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16918 [Canal %1:] Para a ação '%2<ALNX>' todos os canais têm de estar no status reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Para realizar a ação todos os canais têm de estar na posição de inicialização! (p.ex. para o carregamento de dados de máquina).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aguardar o status de interrupção de programa no canal, ou pressionar a tecla Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16919 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' não é permitida com alarme presente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação não é executável devido a um alarme, ou o canal encontra-se em falha.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Pressione a tecla Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16920 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' já está ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Uma ação idêntica ainda está sendo processada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aguarde até que o procedimento anterior seja concluído e repita a operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16921 [BAG %2:] [Canal %1:] Dado de máquina: Atribuição de canal e grupo de modos não permitida ou em duplicidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do grupo de modo

Explicação: Na inicialização foi identificada uma parametrização ilegal de canal/BAG.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Verifique MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

16922 [Canal %1:] Subprogramas: ação '%2<ALNX>' excedida a quantidade máxima de encadeamento permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Várias ações podem causar a interrupção do processamento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas são ativadas. Estas subrotinas assíncronas podem ser interrompidas da mesma maneira como o programa de usuário. Por motivos de limitação de memória não é possível encadeamento ilimitado de subrotinas assíncronas.
Exemplo: Uma interrupção para o processamento atual do programa. Outras interrupções de maior prioridade interrompem os processamentos de programa ASUP previamente ativados.
Ações possíveis: Avanço de teste DryRunOn/Off, blobo à bloco ligado, cancelamento de caminho restante, interrupções ...

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Não disparar o programa neste bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16923 [Canal %1:] Controle de programa: ação '%2<ALNX>' não permitida no status atual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Não é possível parar o processamento atual porque está ativo um processo de pré-processamento.
Isso vale por exemplo para o carregamento de dados de máquina e na procura de bloco até que for encontrado o objeto desejado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Cancele o procedimento pressionando Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16924 [Canal %1:] Cuidado: teste de programa modificará os dados de ferramentas

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Um teste de programa altera os dados de ferramenta. Os dados não podem ser automaticamente corrigidos depois de terminado o teste de programa.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Salve os dados da ferramenta na HMI e reimporte esses dados após "ProgtestOff".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16925 [Canal %1:] Controle de programa: ação '%2<ALNX>' não é permitida no status atual, ação '%3<ALNX>' ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
%3 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação foi rejeitada, uma vez que uma alteração de modo ou submodo de operação (comutação para modo automático, MDA, JOG, sobregravação, digitalização etc.) está ocorrendo.
Exemplo: a mensagem de alarme será exibida se a tecla Iniciar for pressionada durante uma mudança de modo ou submodo de operação, por exemplo, de modo automático para MDI, antes que o NCK confirme a seleção do modo de operação.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Repita a ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16926 [Canal %1:] Coordenação de canal: ação %2 no bloco %3 não é permitida, marca %4 já foi definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação
%3 = Número de bloco
%4 = Número da marca

Explicação: A ação foi negada, a marca já foi definida.
Verifique o programa.
Exemplo:
SETM(1) ; CLEARM(1) ; marca deve ser zerada antes
SETM(1)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Repita a ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16927 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' não é permitida com o tratamento de interrupção atual ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação não pode ser ativada durante a interrupção do processamento (p.ex. mudança de modo).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Pressione Reset ou aguarde até o término do processamento de interrupção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16928 [Canal %1:] Tratamento da interrupção: ação '%2<ALNX>' não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Foi ativada uma interrupção de programa em um bloco não REORG.
Exemplos das possíveis interrupções de programa neste caso:
- Deslocamento até o encosto fixo
- VDI Canal cancelamento de curso restante
- VDI Axial cancelamento de curso restante
- Medição
- Limite de software
- Substituição de eixos
- O eixo vem de um modo de seguimento
- Desabilitação de Servo
- Mudança de marchas de transmissão com marcha real diferente da marcha nominal.

No bloco afetado trata-se de:
- Bloco coletado pela localização de blocos (exceto o último bloco coletado)
- Bloco na interrupção de sobregravação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Não disparar o programa neste bloco

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16930 [Canal %1:] Bloco anterior e bloco atual %2 devem ser separados por um bloco executável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explicação: As funções de idioma WAITMC, SETM, CLEARM e MSG devem ser programadas apenas isoladamente em blocos NC. Para evitar quedas de velocidade, esses blocos são anexados internamente ao próximo bloco NC no NCK (para WAITMC no bloco NC anterior). Por esse motivo, sempre deve haver sempre um bloco executável (não um bloco de cálculo) entre os blocos NC. Um bloco NC executável inclui, por exemplo, movimentos de deslocamento, uma função de ajuda, STOPRE, tempo de espera etc.
Nota: isso não se aplica à programação do MSG com o parâmetro adicional "1". Nesse caso, um bloco separado é gerado, o qual interrompe o modo de percurso contínuo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programe um conjunto NC executável entre os blocos NC anteriores e atuais.
Exemplo:
N10 SETM.
N15 STOPRE; inserir bloco NC executável.
N20 CLEARM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

16931 [Canal %1:] Subprogramas: ação '%2<ALNX>' excedida a quantidade máxima de encadeamento permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Várias ações podem causar a interrupção do procedimento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas (ASUPs) são ativadas. Estas subrotinas assíncronas podem ser interrompidas da mesma forma que o programa de usuário. Devido a limitações de memória não é possível encadeamento ilimitado de subrotinas assíncronas.

Exemplo: No caso de um bloco de aproximação em um processo de reposicionamento não interromper repetidas vezes, mas sim esperar até que o mesmo tenha sido executado.

Ações possíveis: Mudança do modo de operação, salto de bloco On/Off, Overstoring

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Iniciar a mudança do bloco e repetir a ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16932 [Canal %1:] Conflito na ativação de dados de usuário do tipo %2

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Tipo de dados

Explicação: Através da função 'ativar dados do usuário' (PI service _N_SETUDT) é alterado um registro (correção da ferramenta, deslocamento de origem programável ou frame básico), que simultaneamente é escrito pelos blocos de programa de peça em preparação.

No caso de conflito o valor introduzido pela HMI é cancelado.

O parâmetro %2 indica qual dos blocos são afetados:

1: correção da ferramenta ativa

2: frame básico

3: deslocamento de origem ativo

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique as entradas na HMI e repita o procedimento, se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16933 [Canal %1:] Gerenciamento de interrupções: ação '%2<ALNX>' não permitida no status atual de operação

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Se uma parada temporária ocorreu devido a um evento REORG, para além dos limites do bloco, é possível que um bloco sem a capacidade de REORG tenha sido carregado. Nesta situação é necessário, infelizmente, cancelar o manejo do evento REORG! Eventos REORG são p.ex. cancelamento de subprograma, cancelamento de distância a percorrer e interrupções.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: O programa deve ser cancelado com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16934 [Canal %1:] Gerenciamento de interrupções: ação '%2<ALNX>' impossível devido à parada

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Eventos de reorganização são, p. ex. cancelamento da subrotina, cancelamento do percurso restante e interrupções, troca de eixo, sair do estado follow-up. Nesta situação dois eventos de reorganização são sobrepostos. Neste caso o 2o. evento de reorganização atinge o 1o. bloco que foi gerado pelo evento anterior (p. ex. um eixo é trocado rapidamente 2 vezes consecutivas). A troca de eixo conduz os canais à uma reorganização onde foi retirado um eixo sem preparação. Para o processo acima descrito deve-se parar exatamente este bloco, de modo que a memória intermediária Ipo não seja mais sobrecarregada. Isto pode ser feito através da tecla Stop ou Stop All, através de um alarme com a configuração INTERPRETERSTOP ou através de um bloco a bloco de decodificação.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: O programa precisa ser cancelado com Reset

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16935 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' impossível devido à procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação não é permitida porque está ativa, nesse momento, uma procura de bloco via teste de programa. Procura de bloco via teste de programa: ' Pi service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5'.

Neste modo de procura de bloco não pode ser ligado nem teste de programa, nem avanço de teste (dry run).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Ligar a ação depois de terminar a procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16936 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' impossível devido ao avanço de teste ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação não é permitida porque está ativo, nesse momento, o avanço de teste (dry run).

Exemplo: A procura de bloco via teste de programa (PI service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5) não pode ser ligada se estiver ativo o avanço de teste.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O programa deve ser cancelado com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16937 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' impossível devido ao teste de programa ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação não é permitida porque está ativo, nesse momento, o teste de programa.

Exemplo: A procura de bloco via teste de programa (PI service _N_FINDBL com parâmetro de modo 5) não pode ser ligada se estiver ativo o teste de programa.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Desligar o teste de programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16938 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' cancelada devido a troca de gama ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Eventos de reorganização são, entre outros, abortamento de subrotinas, cancelamento de distância a percorrer e de subrotinas, troca de eixos e saída do status de correção.Estes eventos esperam pela conclusão da troca de gama. Entretanto o tempo máximo permitido foi ultrapassado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Cancele o programa com Reset e, se necessário, aumente MD10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16939 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' rejeitada devido a troca de gama ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Eventos de reorganização que são possíveis no status de 'parada', p. ex.: troca de modo, estão aguardando a finalização da troca de engrenamento.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Repita a ação ou aumente o MD10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16940 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' aguardando a troca de gama

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Eventos de reorganização estão aguardando pela conclusão da troca de gama. O alarme aparece durante o período de espera.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Resolução: Para suprimir o alarme, defina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK bit 1 = 0.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16941 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' não é possível devido ao evento de programa não ter sido ativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Com a colocação do MD20108 $MC_PROG_EVENT_MASK em 1 força a execução automática de uma subrotina assíncrona com Reset ou na inicialização. A chamada implícita da subrotina assíncrona é normalmente chamada 'chamada de programa ativada por evento' ou 'evento de programa'.
Na ocorrência do alarme, esta subrotina assíncrona não pode ser ainda ativada; esta é a causa porque a ação (normalmente partida de um programa de peças) deve ser rejeitada.
Causas para o fato de que a subrotina assíncrona tenha sido rejeitada:
1. A subrotina assíncrona não existe (/_N_CMA_DIR/ _N_PROG_EVENT_SPF)
2. A subrotina assíncrona é permitida inicializar somente no modo referenciamento (veja MD11602 $MN_ASUP_START_MASK)
3. Sinal 'Ready' ausente (devido a algum alarme)

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Carregar o programa.
Verificar MD11602 $MN_ASUP_START_MASK.
Reconhecer o alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16942 [Canal %1:] Comando de partida de programa ação '%2<ALNX>' não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: Atualmente, o alarme somente ocorre com a ação SERUPRO. SERUPRO e a abreviação da localização de blocos através do teste do programa.

O SERUPRO localiza exatamente o destino de busca e com base nisso passa este canal para o modo de teste de programa. Com o comando de programa START no K1 foi iniciado um outro canal K2 real, ou seja, com isso foram iniciados eixos real no processo de localização.

Se este alarme for desativado (veja em ajuda), o usuário pode aproveitar o procedimento acima, ativando primeiro o modo de teste de programa no K2 via PLC, depois deixando o K2 processar naturalmente até o fim, quando então o K2 para, e em seguida desativando novamente o teste de programa.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: O alarme pode ser desligado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK bit 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16943 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' não é possível devido a ASUP ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação do segundo parâmetro foi rejeitada porque uma subrotina assíncrona está ativada.

Normalmente, somente o andamento da procura integrada é rejeitada com este alarme. O andamento da procura integrada é ativada, se o andamento da procura for acionado com o status de programa parado. Em outras palavras: Partes do programa já foi executado e a próxima parte é ignorada com o andamento da procura para continuar o programa posteriormente.

O evento não é possível se o programa for parado dentro de uma subrotina assíncrona ou se uma subrotina assíncrona tenha sido selecionada antes do evento. Uma subrotina assíncrona é selecionada quando o evento da subrotina assíncrona for acionado, mas a rotina não pode ser acionada (p.ex.: a rotina não pode ser iniciada por causa de um bloqueio de leitura ou devido ao acionamento de uma parada pela tecla stop).

Neste caso é irrelevante se a ASUP do usuário ou a ASUP de sistema tenha sido acionada. As ASUPs do usuário são ativadas via FC9 ou via a entradas rápidas.

Os seguintes eventos conduzem a ASUPs de sistema:

- Troca de modo de operação
- Introdução overstore
- Abortando nível de subrotina
- Acionando bloco à bloco, tipo 2
- Acionando dados de máquina efetivos
- Acionando dados do usuário efetivos
- Mudando níveis de cancelamento de bloco (bloco skip)
- Avanço de teste Dry run liga/desliga
- Programa de teste - desligado
- Alarmes com correção de bloco.
- Editando no modo Teach in
- deslocamento de origem externo
- Substituição de eixos
- Cancelamento de distância a percorrer
- Medição em processo

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Repetir a ação após o final do processamento da subrotina assíncrona.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16944 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' não é possível devido a procura de blocos estar ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A NCK está atualmente processando blocos de ação de uma procura em andamento ou movimento de aproximação após o andamento de procura. Nesta situação a ação (2°. parâmetro do alarme) deve ser rejeitado. Normalmente somente o andamento de uma procura integrada é rejeitada com este alarme. O andamento de uma procura de bloco integrada é ativada, se a procura for acionada com o programa no status de 'parada'. Em outras palavras: Partes do programa já foi executado e a próxima parte é ignorada com o andamento da procura para continuar o programa posteriormente.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Repetir a ação após o movimento de aproximação do andamento de procura.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16945 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' aguardando até atingir o final do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A ação atualmente em execução (p.ex.: avanço de teste dry run liga/desliga, mudança de nível skip, etc) devem ser ativados imediatamente, mas pode se tornar ativo não antes que o final do bloco, uma vez que uma operação de rosqueamento está atualmente em processo. A ação será iniciada com um pequeno atraso.

Exemplo: Avanço de teste dry run é acionado no meio de um rosqueamento. O avanço dos eixos não é comutado para avanço rápido antes do início do próximo bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme pode ser desligado via MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit 17 == 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16946 [Canal %1:] A inicialização com START não é permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Explicação: Este alarme somente está ativo com 'Group-Serupro'. Group-Serupro' é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 e permite o suporte ao repasse de grupos de canal inteiros durante a busca.

Com o dado de máquinaMD22622 $MC_DISABLE_PLC_START será especificado qual canal é iniciado geralmente pelo PLC e qual canal que somente poderá ser iniciado a partir de outro canal mediante o comando START do programa de peças.

O alarme ocorre quando o canal foi iniciado através do comando do programa de peças START e criado o MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==FALSE.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Adaptar MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START, ou desativar 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16947 [Canal %1:] A inicialização com PLC não é permitida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Explicação: Este alarme somente está ativo com 'Group-Serupro'. Group-Serupro' é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MASK, BIT2 e permite o suporte ao repasse de grupos de canal inteiros durante a busca.

Com o dado de máquina MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START será especificado qual canal é iniciado geralmente pelo PLC e qual canal que somente poderá ser iniciado a partir de outro canal mediante o comando START do programa de peças.

O alarme ocorre quando o canal foi iniciado pelo PLC e criado o MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START==TRUE

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Adaptar MD22622 $MC_DISABLE_PLC_START, ou desativar 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16948 [Canal %1:] canal dependente %2 ainda está ativo.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Identificação do canal

Explicação: Este alarme está ativado somente no "Group-Serupro". "Group-Serupro" é ativado com MD10708 $MN_SERUPRO_MODE, bit 2 e permite o restabelecimento de grupos de canais inteiros na localização de procura de blocos.
Um "canal dependente" é um canal que foi iniciado diretamente do atual canal. O atual canal foi iniciado via PLC.
Este canal d_e_v_e_r_á ser finalizado (isto é, ter alcançado M30) antes do atual canal ser encerrado.
O alarme ocorre quando o atual canal encerra antes do canal dependente.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Desativar o 'Group-Serupro' (veja MD10708 $MN_SERUPRO_MASK) ou instalar o WAITE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16949 A correspondência entre a marca do canal %1 e do canal %2 é inválida.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Identificação do canal

Explicação: Este canal define um marcador WAIT com outros canais que, por sua vez, não possuem nenhuma relação com este marcador WAIT.
O marcador WAIT deste canal não possui uma contra-peça explícita no outro canal, isto é, os canais não esperam uns pelos outros.
==========
Exemplo
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5) WAITM(99,5,7)
Os marcadores Wait no canal 3 e 5 esperam um pelo outro e o canal 7 espera apenas pelo canal 5. Com isso o canal 7 pode continuar, até que o 5 e o 7 alcancem o marcador Wait, mas o canal 3 ainda está bastante a frente do marcador Wait.
Com a continuação, o canal 7 apaga seu marcador Wait. Alcançando-se novamente o marcador 99, o comportamento não poderá ser mais precisamente definido.
==========

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Mencionar todos canais em cada marca Wait em que deverão ser sincronizados ou suprimir o alarme com MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit 23.
==========
Solução de exemplo - A:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7) WAITM(99,3,5,7)
==========
Solução de exemplo - B:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)
WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
==========
Solução de exemplo - C:
Ch 3 Ch 5 Ch 7
WAITM(88,5,7) WAITM(88,5,7)
WAITM(99,3,5) WAITM(99,3,5)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16950 [Canal %1:] Busca com bloco de parada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Alarme de aviso.

A localização não foi realizada no bloco de interrupção, mas ela é colocada pouco antes. Este assim chamado "Bloco de parada" é gerado pelo comando de programa de peça IPTRLOCK, ou definido implicitamente via MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK. O objetivo disso é que não seja realizada nenhuma localização em áreas críticas de programa (p. ex. fresamento de engrenagens). O alarme mostra como localizar em um outro bloco ao invés do bloco anteriormente interrompido. Este comportamento é desejável e o alarme somente serve de aviso.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK e comando de linguagem IPTRLOCK

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16951 [Canal %1:] Localização na secção protegida do programa

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Com os comandos de linguagem IPTRLOCK e IPTRUNLOCK o programador de peças pode identificar uma secção protegida do programa de peça. Cada localização nesta secção do programa é confirmada com este alarme 16951. Com outras palavras: Ao aparecer o alarme, o usuário iniciou uma localização (tipo Serupro) e o destino de busca está em uma área não própria de localização! Uma área protegida de localização também pode ser definida implicitamente com o dado de máquina MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK.

Nota:

O alarme somente pode ser gerado se a simulação for encerrada durante a localização. O alarme não pode ser dado imediatamente com o início da localização.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, MD22680 $MC_AUTO_IPTR_LOCK e comando de linguagem IPTRLOCK

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16952 [Canal %1:] Códido de start do programa não permitido. MDA está ativo.

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: NCK está atualmente executando uma ASUP no modo MDA. Neste momento o comando de programa de peça "Start" mão é permitido para outro canal. Atenção: Se for iniciada uma ASUP em JOG, então a NCK pode passar internamente para MDA, se a NCK estiver antes em MDA e não em RESET. Observação: Sem este alarme sempre seria iniciado o buffer do MDA do outro canal.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Dispare o ASUP em AUTO ou AUTO->JOG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16953 [Canal %1:] Eixo escravo %2 procura não permitida, eixo mestre %3 não está no eixo/fuso conectado

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo escravo, número do fuso

%3 = Nome do eixo mestre, número do fuso mestre

Explicação: Atualmente, o alarme ocorre somente com a ação SERUPRO. SERUPRO representa pesquisa em teste de programa.

SERUPRO é possível somente com um acoplamento, se a desabilitação de eixo/fuso ocorrer nos eixos mestres este alarme pode ocorrer.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Desabilite o eixo / spindle mestre

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16954 [Canal %1:] Bloco %2 parada programada na área stop-delay proibida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em uma área de programa (área de demora de parada) isso é posto entre parênteses com DELAYFSTON e DELAYFSTOF, um comando foi usado causando a parada do comando. Nenhum outro comando diferente de G4 é permitido para parar o programa, mesmo que brevemente. Uma parada temporizada pode ser também definida por MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

16955 [Canal %1:] Parada atrasada na área stop-delay

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Explicação: Em uma área de programa (área de demora de parada) isso é posto entre parênteses com DELAYFSTON e DELAYFSTOF, um evento foi detectado causando uma parada. Essa parada temporizada e executada após DELAYFSTOF. A parada temporizada também pode ser definida por MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16956 [Canal %1:] Programa %2 não pode ser iniciado devido ao bloqueio de partida global.

Parâmetros: %1 = Identificação do canal
%2 = (Caminho com nome de programa)

Explicação: O programa selecionado neste canal não pode ser iniciado, pois foi feito o "Bloqueio global de partida".
Nota:
O PI "_N_STRTLK" define o "Bloqueio global de partida" e o PI "_N_STRTUL" cancela novamente o "Bloqueio global de partida"
O alarme é ativado com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 6

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Apague o "Bloqueio de partida global" e reinicialize.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16957 [Canal %1:] Área Stop-Delay está suprimida

Parâmetros: %1 = Identificação do canal

Explicação: A área de programa (área Stop-Delay), que está marcada pelo DELAYFSTON e DELAYFSTOF, não pôde ser ativada. Com isso cada parada atua imediatamente e não será atrasada!
Isto sempre ocorre quando paramos dentro de uma área Stop-Delay, isto é, o processo de frenagem inicia antes da área de Stop-Delay e finaliza nela.
Quando entramos da área Stop-Delay com a chave de avanço em 0, então a área Stop-Delay também não pode ser ativada
Exemplo: um G4 antes da área Stop-Delay permite ao usuário diminuir a chave de avanço até 0 e a próxima área Stop-Delay começa então com a chave de avanço em 0 e ocorrerá a situação de alarme descrita.
MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, bit 7 somente ativa este alarme quando definido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: MD11550 $MN_STOP_MODE_MASK e comando DELAYFSTON DELAYFST

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

16959 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' proibida durante a procura de bloco na simulação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A função (2° parâmetro) não pode ser ativada durante a procura na simulação.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aguardar o fim da procura de bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16960 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' proibida durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A função (2° parâmetro) não pode ser ativada durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Esperar o fim da execução da área de programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16961 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' proibida durante o controle de sintaxe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A função (2° parâmetro) não pode ser ativada durante o controle de sintaxe.
Observação: O controle de sintaxe é operado através dos seguintes serviços PI:
_N_CHKSEL _N_CHKRUN _N_CHKABO

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Esperar pelo fim do controle de sintaxe, ou
cancelar o controle de sintaxe com Reset, ou
cancelar o controle de sintaxe com PI _N_CHKABO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16962 [Canal %1:] Tempo de processamento do NCK foi reduzido, partida não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: O tempo de processamento disponível do NCK baixou, por isso que as partidas são bloqueadas. A capacidade do processador é insuficiente para uma execução suave de programa. O tempo de processamento do NCK pode ter baixado pela HMI devido à uma simulação de programa de peça.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Esperar a conclusão da simulação ou pressionar RESET em um canal qualquer.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16963 [Canal %1:] Inicialização da ASUP declinada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Uma ASUP externa, iniciou de um estado de programa CANCELADO, foi declinada pelos seguintes motivos:
- Bit 0 não está setado em MD11602 $MN_ASUP_START_MASK
- A prioridade da ASUP está configurada muito baixa (valor muito alto) ou MD11604 $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL foi ajustado muito alto (valor muito baixo)

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o dado de máquina ou alterar a prioridade da ASUP à ser executada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16964 [Canal %1:] Execução de blocos init não foi completamente finalizada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Blocos Init são processados durante a inicialização; eles asseguram que o controle seja inicializado corretamente. O alarme é disparado caso o processamento não pode ser finalizado corretamente (geralmente devido à alarmes que ainda estão pendentes).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Eliminar alarmes pendentes.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

16966 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' proibida durante a Retração JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A função (2° parâmetro) não deve ser ativado durante a Retração Jog.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Finalize a Retração JOG pelo Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16967 [Canal %1:] Ação '%2<ALNX>' enquanto se prepara as áreas de proteção não-permitidas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da ação/nome da ação

Explicação: A função (2° parâmetro) não deve ser ativado enquanto as áreas de proteção, que são ativadas utilizando PI _N_PROT_A estão sendo preparadas.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Espere até que PI _N_PROT_A tenha sido finalizado ou cancele PI com RESET.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

16968 [Canal %1:] os dados da máquina %2 [%3] contêm sintaxe inválida, código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array
%4 = Código de erro

Explicação: Uma regra de sintaxe foi violada ao definir uma função auxiliar ou um nome de subprograma. O código de erro ajuda a identificar o problema:

1 - Uma definição de função auxiliar deve começar com M, D, H ou T.

2 - Uma definição de função auxiliar precisa de uma extensão e/ou um valor.

3- Se presente, uma extensão de função auxiliar deve ser um caractere especial '*' ou um número natural entre colchetes '[', ']'. Um número natural só é permitido para funções auxiliares 'T' quando $MC_T_M_ADDRESS_EXT_IS_SPINO = TRUE ou com gerenciamento de magazine ativo (MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK)

4 - Se presente, o valor de uma função auxiliar deve ser um número natural ou um caractere especial '*' após o sinal de igual '='.

5 - Com o gerenciamento de ferramentas ativo (MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK, MD20310 $MC_TOOL_MANAGEMENT_MASK), um valor numérico não deve ser fornecido para 'T', apenas um caractere especial '*' é permitido.

6 - Outras entradas como funções auxiliares são interpretadas como nomes de subprogramas. Um nome de subprograma deve ser um nome de subprograma NC válido com o prefixo '_N_', sem especificação de trajetória e sem '/'. Ele não deve conter caracteres especiais ou de controle. Não deve ser uma palavra-chave da linguagem NC (por exemplo, POSA).

7 - '_N_ASUP1' and '_N_ASUP2' não estão permitidos como definições de subprograma porque estes são nomes de subprogramas do sistema ASUBs.

- Exemplos de definições corretas de funções auxiliares são: 'H [3] = 7', 'M [22]', 'D [*] = 4', 'T [*] = *', 'T = *',.

Um exemplo de um nome de subprograma correto é '_N_TOOL_TWIST'.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Informar o pessoal/serviço autorizado. Inserir a definição da função auxiliar ou o nome do subprograma de forma sintaticamente correta no MD exibido.

- Itens CFG_STOP: SD42220 $SC_CFG_STOP_ARRAY

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17001 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória disponível para dados de ferramenta ou de magazine. Tipo de dados: %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Tipo de dados

%4 = Causa

Explicação: Tipo de dados:

1-Ferramentas, 2-Ângulos de corte, 3-Multitools, 4-Locais de multitools, 5-Correções de somas e de ajustes

6-Adaptadores, 7-Magazines, 8-Locais de magazines, 9-Grupamento, 10-Distância do magazine

Causa (somente se o tipo de dado for ferramenta):

1-Limite de número de ferramentas alcançado, 2-Handles de lista de ferramentas, 3-Bodies de ferramentas, 4-Handles de grupos de ferramentas, 5-Grupos de ferramentas

O número das seguintes grandezas de dados de ferramenta/magazine no NC é dado por dados da máquina:

- Número de ferramentas + número de conjuntos de dados de retificação: MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL
- Número de arestas de corte: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA

Ferramentas, conjuntos de de dados de retificação, arestas de corte podem ser usadas independentemente do gerenciamento da ferramenta.

A memória para os seguintes dados estará disponível apenas se o bit correspondente tiver sido definido no MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK.

- Número de conjuntos de dados de monitoramento: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Número de magazines: MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE
- Número de locais de magazine: MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
- Número de adaptadores: MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER e MD18103 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2

A seguinte grandeza é determinada pela configuração de software: número de conjuntos de dados de distância do magazine: P2 permite 32 conjuntos de dados de distância.

Definição:

- 'Conjuntos de dados de retificação': os dados de retificação podem ser definidos para uma ferramenta do tipo 400 a 499. Um conjunto de dados desse tipo ocupa tanta memória adicional quanto a fornecida para uma aresta de corte.
- 'Conjuntos de dados de monitoramento': cada aresta de corte de uma ferramenta pode ser complementada com dados de monitoramento.
- Se o alarme ocorrer durante a gravação de um dos parâmetros $TC_MDP1 / $TC_MDP2 / $TC_MLSR,
- Se o alarme ocorrer durante a gravação de um dos parâmetros $TC_MDP1 / $TC_MDP2 / $TC_MLSR,

então deve-se verificar se os dados da máquina MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076$MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foram ajustados corretamente.

MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.

MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais de memória intermediários diferentes podem ser nomeados no Index2.

Se uma Multitool tiver que ser gerada ou seus locais, o alarme indicará que mais Multitools deverão ser geradas do que o permitido via MD18083 $MN_MM_NUM_MULTITOOL

ou, se o alarme for gerado quando os locais da Multitool estiverem sendo gerados, então o alarme indicará que mais locais de Multitool deverão ser gerados do que o permitido via MD18085 $MN_MM_NUM_MULTITOOL_LOCATIONS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

- Alterar os dados de máquina;
- Alterar o programa NC; ou seja, reduzir o número de itens relacionados a variável que causou o erro

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17010 [Canal %1:] Bloco %2 não há mais memória disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Quando executando/lendo arquivos da memória principal ativa verificou-se que não há memória livre suficiente (p.ex., para arrays grandes multidimensionais como arrays LUD ou GUD ou na criação de memória de correção de ferramentas).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Reduzir os campos ou disponibilizar mais memória para o sistema de arquivos para chamadas de subrotinas, correções de ferramenta e variáveis de usuário (dados de máquina MM_...).
Veja em /FB/, S7 Configuração de memórias

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17018 [Canal %1:] Bloco %2 Valor incorreto para parâmetro %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do parâmetro

Explicação: Ao parâmetro indicado é atribuído um valor incorreto.
Para o parâmetro $P_WORKAREA_CS_COORD_SYSTEM são permitidos somente os valores
=1 para sistema de coordenadas da peça
=3 para sistema ajustável do ponto zero.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Atribuir outro valor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17020 [Canal %1:] Bloco %2 primeiro índice de array inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 1º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).
Módulo I/O PROFIBUS:
Foi utilizado um índice de campo Slot / I/O inválido durante a leitura e gravação dos dados.
Causa:
1.: Índice de campo Slot / I/O >= número máx. disponível de campos Slot / I/O.
2.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi configurado.
3.: O índice de campo Slot / I/O faz referência a um campo Slot / I/O que não foi habilitado para variável de sistema.
Vale o seguinte: Se aparecer o alarme durante a gravação de um parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,
então deve-se verificar se o MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC foi ajustado corretamente
O MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.
Caso seja programado um número MT, o valor deve coincidir com um valor pré-definido de T ou de magazine.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17030 [Canal %1:] Bloco %2 índice de array 2 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 2º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).
Módulo I/O PROFIBUS/PROFINET:
Foi feita uma tentativa de leitura e gravação de dados fora dos limites de campo Slot / I/O do campo indicado.
Vale o seguinte: Se ocorrer o alarme durante a gravação de um dos parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,
então deve-se verificar se o MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foi corretamente ajustado.
O $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais de memória temporária diferentes podem ser nomeados no Index2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17035 [Canal %1:] Bloco %2 índice de array 3 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Geral:
Foi programado um acesso de leitura e gravação em uma variável de campo com um 3º índice de campo inválido. Os índices de campo válidos devem estar dentro da grandeza de campo e dos limites absolutos definidos (0 - 32 766).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir a especificação dos elementos das array na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17040 [Canal %1:] Bloco %2 índice de eixo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programado um acesso de leitura ou escrita em uma variável axial, na qual o nome do eixo não se pode ser claramente representado em um eixo da máquina.
Exemplo:
Escrita em um dado de máquina específico de eixo
$MA_... [X]= ... ; mas o eixo geométrico X não seria representável num eixo da máquina; devido a uma transformação.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Desativar a transformação antes de introduzir os dados axiais (comando: TRAFOOF) ou empregar o nome do eixo da máquina como índice do eixo

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17050 [Canal %1:] Bloco %2 valor ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programado um valor que excede a faixa de valores ou um valor limite de uma variável ou de um dado de máquina.

Por exemplo - em uma variável string (p. ex. GUD ou LUD) deve ser escrita uma string maior do que a extensão de string acordada na definição de variáveis.

- quando um valor inválido deve ser escrito em uma variável de gerenciamento de ferramenta ou de magazine (p. ex. número de corte inadmissível no $TC_DPCE[x,y] ou número de alojamento de magazine no $TC_MDP2[x,y]).

- o valor do MTL está incorreto. O MTL deve ser programado com um número de alojamento multitool de uma ferramenta multifuncional (multitool) que estiver programada no comando T=número de alojamento de magazine do mesmo bloco NC.

- deve ser escrito um valor inadmissível no $P_USEKT ou $A_DPB_OUT[x,y].

- deve ser escrito um valor inadmissível em um dado de máquina (p. ex. MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0).

- no acesso a um elemento individual de frame foi endereçado um componente de frame diferente de TRANS,ROT, SCALE ou MIRROR ou a função CSCALE foi atribuída com um fator de escala negativo.

Foi programado um número de multitool que entra em conflito com um número T já definido ou um número de magazine já definido.

Na programação do DELMLOWNER: o comando não pode ser programado com o número T de uma ferramenta que é definida como um multitool.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Endereçar os componentes de frame apenas com os comandos para tal previstas; programar o fator da escala nos limites de 0,000 01 a 999,999 99.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17052 [canal %1:] Bloco %2; valor/valor de parâmetro do tipo STRING não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um valor programado do tipo STRING está em uso.

Por exemplo: o nome de um novo Multitool já está sendo empregado em outro Multitool, ferramenta ou magazine.

- o nome de uma nova ferramenta já foi especificado para outra ferramenta de mesmo número duplo ou para um Multitool.

- o nome de um novo magazine já foi empregado em um Multitool.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: O valor programado do tipo STRING não é permitido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17055 [Canal %1:] Bloco %2 variável GUD não encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: A variável GUD necessária, não foi encontrada no procedimento MEACALC, durante um acesso de leitura ou de escrita.

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Verificar se todos os GUDs para MEACALC foram criados.
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].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17060 [Canal %1:] Bloco %2 Array de dados exigido demasiado grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A capacidade máxima de memória de 8Kb disponível para um símbolo foi ultrapassada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir a dimensão da array.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17070 [Canal %1:] Bloco %2 dado protegido contra escrita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma tentativa foi feita em escrever em uma variável protegida (por exemplo, uma variável de sistema). Safety Integrated: Variáveis de sistema de segurança só podem ser gravadas a partir do programa de Segurança-SPL.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado. Modificar o programa de peça.
Safety Integrated:
- Apague os acessos por escrito para variáveis do sistema de segurança em programas de peça diferente do programa de segurança SPL
- Verifique a liberação da funcionalidade de segurança

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17071 [Canal %1:] Bloco %2 dados com proteção de leitura

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi feita uma tentativa para ler uma variável protegida contra leitura (p. ex. variável de sistema).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor configurar o direito de acesso correspondente ou modificar o programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17080 [Canal %1:] Bloco %2 %3 valor excede o limite inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = MD

Explicação: Uma tentativa foi feita em programar dados de máquina com um valor menor que o limite inferior estabelecido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Determinar os limites de entrada do dado de da máquina e programar com valores dentro destes limites.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17090 [Canal %1:] Bloco %2 %3 valor excede o limite superior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = MD

Explicação: Uma tentativa foi feita em programar dados de máquina com um valor maior que o limite superior estabelecido

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Determinar os limites de entrada do dado de da máquina e programar com valores dentro destes limites.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17095 [Canal %1:] Bloco %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu uma tentativa de escrever em um dado de máquina com um valor inválido, p. ex. zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija a atribuição de valor. Por exemplo, defina um valor diferente de zero dentro do intervalo de valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17100 [Canal %1:] Bloco %2 entrada digital/comparador n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Explicação: Ocorreu uma tentativa de ler uma entrada digital n, através da variável de sistema $A_IN[n], que não foi ativada através do dado de máquina de NCK MD10350 $MN_FASTIO_DIG_NUM_INPUTS, ou ler uma entrada comparadora, através da variável de sistema $A_INCO[n], que pertence a um comparador não ativado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peça ou os dados de máquina de maneira correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17110 [Canal %1:] Bloco %2 saída digital n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Explicação: Ocorreu uma tentativa de ler ou utilizar uma saída NC digital (conector X 121) através da variável do sistema $A_OUT [n] com o índice [n] maior que o limite superior indicado no dado de máquina MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o índice [n] das variáveis do sistema $A_OUT [n] apenas entre 0 e o valor no dado de máquina MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17120 [Canal %1:] Bloco %2 entrada analógica n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Explicação: Ocorreu uma tentativa de ler através da variável do sistema $A_INA[n] uma entrada analógica n, que não foi ativada pelo dado de máquina MD10300 $MN_FASTIO_ANA_NUM_INPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar adequadamente o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17130 [Canal %1:] Bloco %2 saída analógica n.º %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Explicação: Ocorreu uma tentativa de escrever ou ler através da variável do sistema $A_OUTA[n] uma saída analógica n, que não foi ativada pelo MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar adequadamente o programa de peças ou o dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17140 [Canal %1:] Bloco %2 saída NC %3 foi atribuída a uma função via dados de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º. da Saída

Explicação: A saída digital/analógica programada foi atribuída a uma função NC (por exemplo, cames SW)

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Utilizar outra saída ou desativar a função NC concorrente através de DM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17150 [Canal %1:] Bloco %2 máximo de %3 saídas NC programáveis no bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número

Explicação: Num bloco NC não pode ser programado mais do que o número indicado de saídas.
O número das saídas HW é determinado nos DM:
MD10360 $MN_FASTIO_DIG_NUM_OUTPUTS e
MD10310 $MN_FASTIO_ANA_NUM_OUTPUTS

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar uma quantidade menor de saídas digitais/analógicas num bloco. O número máximo indicado aplica-se separadamente para saídas analógicas ou digitais. Se necessário programar eventualmente em dois blocos NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17160 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu uma tentativa de, através das variáveis do sistema acessar o atual corretor de ferramenta:
$P_AD [n]: Conteúdo do parâmetro (n: 1 - 25)
$P_TOOL: Número D ativo (número de ângulos de corte)
$P_TOOLL [n]: Comprimento da ferramenta ativo (n: 1 - 3)
$P_TOOLR: Raio da ferramenta ativo
apesar de anteriormente não ter sido selecionada qualquer ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar ou ativar uma correção de ferramentas no programa de peças NC antes do emprego das variáveis do sistema.
Exemplo:
N100 G.. ... T5 D1 ... LF
Com os dados de máquina específicos de canal:
MD22550 $MC_TOOL_CHANGE_MODE
nova correção de ferramentas com função M
MD22560 $MC_TOOL_CHANGE_M_CODE
função M com troca de ferramentas
determina-se se a ativação de uma correção de ferramentas no bloco é efetuada com a palavra T ou se os novos valores de correção são apenas incluídos com a palavra M para a troca de ferramentas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17170 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de símbolos definidos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Durante a inicialização os símbolos predefinidos não puderam ser lidos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico.
www.siemens.com/sinumerik/help
Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento:
- Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme
- Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme
- Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17180 [Canal %1:] Bloco %2 Número D inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No bloco mostrado, o acesso é feito para um número D que não é definido / disponivel

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique a chamada da ferramenta no Programa de peça:
- Número correto do corretor D programado ? Se nenhum número D é especificado com o comando de troca da ferramenta , então o número D colocado no dado de máquina MD20270 $MC_CUTTING_EDGE_DEFAULT será ativado automaticamente. D1 como padrão .
- Parametros de ferramentas (Tipo de ferramenta ,comprimento,...) definido ? As dimensões do corretor da ferramenta deve ser colocado previamente através do painel de operação ou no arquivo de dados de ferramentas nno NCK.
Descrição das variáveis de sistema $TC_DPx[t, d] estão incluídas no arquivo de dados de ferramenta.
x ...Número do parâmetro de correção P
t ... Número de ferramenta associado T
d ... Número do corretor de ferramenta D

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17181 [Canal %1:] Bloco %2 n.° T = %3, n.° D = %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Número D

Explicação: Foi programado um número D que o NC não conhece. Da forma padronizada, o número D refere-se ao número T indicado. Caso esteja ativa a função 'número D plano', T= 1 é enviado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
- O programa está incorreto: elimine o erro com um conjunto de correção e continue o programa.
- O conjunto de dados está ausente: carregue um conjunto de dados para os valores T/ D especificados para NCK via HMI com sobregravação e continue o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17182 **[Canal %1:] Bloco %2 número total de corretores inválido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu uma tentativa de acessar a uma não definida correção total de ângulo de corte.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o acesso à memória de correção total através de $TC_SCP *, $TC_ECP *, seleção de correção total DLx ou seleção de ferramenta Ty ou seleção de correção Dz.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17183 **[Canal %1:] Bloco %2 H não está presente em T no.=%3, D no.=%4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Número D

Explicação: Todo número H (exceto H=0) deve ser posto em em uma unidade TO apenas uma vez. O corretor indicado já possuiu um número H. Se o número H for posto mais de uma vez, o dado MD10890 $MN_EXTERN_TOOLPROG_MODE, bit 3 deve ser ativado (=1).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Corrija o programa:
- Selecione um número H diferente

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17184 **[Canal %1:] Bloco %2 Ferramenta %3, N° duplo %5, n° D= %6 não existe**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número duplo | Número D

Explicação: Um número D que não existe foi programado para a ferramenta selecionada.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se a ferramenta selecionada não contiver o número D programado,
* o bloco de dados para o gume de corte pode ser carregado no NC (através de HMI, com excesso de estoque) ou
* o gume de corte pode ser criado subsequentemente, ou,
* se necessário, o número D e/ou o identificador de ferramenta pode ser corrigido no bloco exibido,
e o programa NC pode continuar.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17188 **[Canal %1:] Número D %2 definido para ferramenta n.° T %3 e %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da correção D
%3 = Número T da primeira ferramenta
%4 = Número T da segunda ferramenta

Explicação: O número D %2 mencionado, na unidade TO do canal %1, não é único. Os números T %3 e %4 mencionados têm, cada um, uma correção com o número %2.
Com o gerenciamento de ferramentas ativo:
Os números T mencionados fazem parte de grupos de ferramentas com nomes diferentes.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
1. Use uma numeração D exclusiva dentro da unidade TO.
2. Use outro comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17189 [Canal %1:] Número D %2 das ferramentas no magazine/local do magazine %3 e %4 negado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número da correção D
%3 = Magazine/número do local da primeira ferramenta, '/' como separador
%4 = Magazine/número do local da segunda ferramenta, '/' como separador

Explicação: O número D %2 mencionado, na unidade TO do canal %1, não é único. Os números T %3 e %4 mencionados têm, cada um, uma correção com o número %2.
Com o gerenciamento de ferramentas ativo:
Os números T mencionados fazem parte de grupos de ferramentas com nomes diferentes.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
1. Use uma numeração D exclusiva dentro da unidade TO. Renomeie os números D, se necessário.
2. Use outro comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17190 [Canal %1:] Bloco %2 número T ilegal %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T

Explicação: No bloco indicado é tentado o acesso a uma ferramenta ainda não definida, ou seja, não disponível. A ferramenta (WZ) foi nomeada por um número T, seu nome, ou seu nome e um número duplo.
Se a função T=alojamento de magazine estiver ativada e programada, o número T programado é o número de alojamento de magazine. Assim o alarme pode indicar que o número de alojamento de magazine programado é inválido.
Se a função T=alojamento de magazine estiver ativada e programada e a função multitool também estiver ativada e programada na linha de programa MTL, então o alarme também pode indicar que não há nenhum multitool no alojamento programado com T=alojamento de magazine,
ou que não há nenhuma ferramenta no alojamento de multitool programado com MTL.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a chamada de ferramenta no programa de peça NC:

- Foi programado o número de ferramenta T.. correto?
- Programação do T=alojamento de magazine: Foi programado o número de alojamento de magazine correto?
- Programação do MTL: existe um multitool no alojamento de magazine programado, ou então, existe uma ferramenta no alojamento multitool programado?
- Parâmetros de ferramenta P1 - P25 definidos? As dimensões do corte de ferramenta devem ser especificadas antes através do painel de operação ou através da interface V.24.

Descrição das variáveis de sistema $P_DP x [n, m]

n ... número de ferramenta T associado

m ... número de corte D

x ... número de parâmetro P

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17191 [Canal %1:] Bloco %2 T= %3 não existe, programa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número T ou identificador T

%4 = Nome do programa

Explicação: Foi programado um identificador de ferramenta que a NCK não conhece.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Caso o ponteiro de programa esteja sobre um bloco NC que contém o identificador T mencionado: Programa incorreto - corrigir o erro via bloco de correção e continuar o programa. Bloco de dados ausente - criar um bloco de dados. Quer dizer, carregar um bloco dados com todos os números D definidos na NCK (via HMI, com overstore), e continuar com o programa.

Caso o ponteiro de programa esteja sobre um bloco NC que não contém o identificador T mencionado: O erro surgiu no programa já anteriormente, durante a programação de T, mas o alarme é emitido somente com a instrução da troca.

Programa incorreto - programado T5 em vez de T55 -, corrigir o bloco atual via bloco de correção; p.ex. se houver apenas M06 introduzido, pode-se corrigir o bloco em T55 M06. A linha incorreta T5 permanece no programa até que o mesmo seja interrompido com RESET ou fim de programa.

Em programas complexos com programação indireta pode ser que não seja possível corrigir o programa. Neste caso, pode atuar localmente com um bloco de overstore - como no exemplo com T55. Bloco de dados ausente - criar um bloco de dados. Quer dizer, carregar um bloco dados com todos os números D definidos na NCK (via MMC, com overstore), programar com overstore T, e continuar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17192 [Unidade TO %1:] Ferramenta com nome inválido para '%2', número duplo %3. Não são possíveis mais ferramentas de reserva em '%4'

Parâmetros: %1 = Unidade TO

%2 = Identificador da ferramenta

%3 = Número duplo

%4 = Identificador do grupo

Explicação: A ferramenta com o identificador de ferramenta especificado, número duplo não pode aceitar o identificador de grupo. Causa: A quantidade máxima de ferramentas de reserva permitida já foi definida. Pela alocação de nome será executada uma realocação da ferramenta em um grupo de ferramentas, em que a quantidade máxima de ferramentas de reserva para esta máquina seja ainda permitida.

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Utilizar um número menor de ferramentas de reserva ou pedir ao fabricante de máquina uma outra configuração de quantidade máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17193 [Canal %1:] Bloco %2 a ferramenta ativa não está mais no número do porta-ferramenta/ número do fuso %3, programa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do porta-ferramenta, número do fuso
%4 = Nome do programa

Explicação: A ferramenta do porta-ferramenta/fuso mencionado em que foi realizada a última troca de ferramentas como porta-ferramenta mestre ou fuso mestre, foi trocada.
Exemplo:
N10 SETHTH(1)
N20 T='Wz1' ; troca de ferramentas no porta-ferramenta mestre 1
N30 SETMTH(2)
N40 T1='Wz2' ; porta-ferramenta 1 é somente um porta-ferramenta secundário
A troca de ferramentas não causa uma desativação da correção.
N50 D5; nova ativação de correção. Atualmente não existe nenhuma ferramenta ativa que poderia estar relacionada ao D, isto é, o D5 está relacionado ao T no.=0 o que resulta na correção zero.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Modificar o programa:
- Colocar o fuso desejado como fuso principal ou o porta-ferramenta desejado como porta-ferramenta mestre.
- Em seguida resetar os eventuais fuso principal ou porta-ferramenta mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17194 [Canal %1:] Bloco %2 não foi encontrada uma ferramenta apropriada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - Houve uma tentativa de acesso a uma ferramenta ainda não definida.
- A ferramenta especificada não permite nenhum acesso.
- Uma ferramenta com as propriedades desejadas não está disponível.
- Foi programado MTL=alojamento de multitool T=número de alojamento de magazine. Nenhum multitool no alojamento programado

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o acesso à ferramenta:
- A parametrização do comando foi corretamente programada?
- As informações da ferramenta não indicam acesso negado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17195 [Canal %1:] bloco %2 número de porta ferramenta ilegal %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N° de dispositivo de fixação ferramenta

Explicação: No bloco indicado, é acessado um porta ferramenta que não está denifido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a programação do porta ferramenta no programa de NC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17200 [Canal %1:] Bloco %2: Os dados da ferramenta não podem ser deletados. Ferramenta %3 ID de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.° T
%4 = Causa do erro, estado do erro

Explicação: Ocorreu uma tentativa de apagar do programa de peças, os dados de uma ferramenta que se encontra em processamento.
Os dados da ferramenta que estão envolvidas no processamento atual de usinagem não podem ser apagados.
Isto se aplica não só à ferramenta pré-selecionada com T ou à que foi trocada , mas também às ferramentas para as quais está ativa a velocidade periférica de retificação constante ou monitoração da ferramenta.
A primeira parte do parâmetro 4 ("Causa do erro") mostra porque a ferramenta não pode ser apagada. Os valores possíveis:
1 - A ferramenta está ativa
2 - A ferramenta está no local de magazine
3 - A ferramenta está ativa e em um local de magazine
4 - A ferramenta está em movimento
5 - A ferramenta está ativa e em movimento
6 - A ferramenta está em um local de magazine e em movimento
7 - A ferramenta está ativa, em um local de magazine e em movimento

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o acesso à memória de correção da ferramenta mediante $TC_DP1[t,d] = 0 ou desativar a ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17202 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível apagar os dados do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu uma tentativa de apagar dados de magazine os quais atualmente não são permitidos. Uma ferramenta que atualmente tem o status 'ferramenta em movimento' não pode ser apagada. Um adaptador de ferramenta, colocado atualmente em um lugar de magazine, não pode ser apagado. Um adaptador de ferramenta não pode ser apagado quando o dado de máquina MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER tem o valor -1.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se falhar a tentativa de apagar um magazine
$TC_MAP1[m] = 0 ; apagar magazine com m=núm. do magazine
$TC_MAP1[0] = 0 ; apagar todas as magazines
$TC_MAP6[m] = 0 ; apagar magazine inclusive todas as ferramentas contidas no mesmo, deverá se assegurar que o magazine, no momento da chamada, não tenha o status: 'ferramenta em movimento'.
Se falhar a tentativa de apagar um adaptador de ferramenta
$TC_ADPTT[a] = -1 ; apagar o adaptador com o número a
$TC_ADPTT[0] = -1 ; apagar todos os adaptadores,
então, os dados associados com a posição/posições do magazine devem primeiro ser cancelados com: - com $TC_MPP7[m,p] = 0 ; m=n.° do magazine, p=n.° do local ao qual está atribuído o adaptador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17210 [Canal %1:] Bloco %2 não é possível o acesso à variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A variável não pode ser lida / escrita diretamente a partir do programa de peças. É apenas permitida em ações síncronas de movimento.
Exemplo de variável:
$P_ACTID (quais os planos que estão ativos)
$AA_DTEPB (curso axial restante para movimento pendular)
$A_IN (teste de entrada)
Safety Integrated: Variáveis do sistema de Segurança PLC só podem ser lidas durante a fase da colocação em funcionamento de SPL

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17212 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: carregar a ferramenta manual %3, n.° duplo %2 no fuso/porta-ferramentas %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número Duplo
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).

Explicação: Informação de que a ferramenta manual mencionada deve ser colocada, antes de continuar o programa, no porta-ferramenta/fuso indicado. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados são conhecidos ao NCK, mas não está atribuída a um lugar no magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.
A ferramenta manual específica também pode ser uma ferramenta em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser alterada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Assegurar a colocação da ferramenta manual mencionada no porta-ferramenta. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17214 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: remover a ferramenta manual %3 do fuso/porta-ferramenta %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).
%3 = Identificador da ferramenta

Explicação: Informação de que a ferramenta manual mencionada deve ser retirada do porta-ferramenta/fuso indicado, antes de continuar o programa. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados são conhecidos ao NCK, mas não está atribuída a um lugar de magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.
A ferramenta manual específica deve ser uma ferramenta em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser removida.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Assegurar a retirada da ferramenta manual mencionada do porta-ferramenta. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC. Trocas manuais de ferramentas podem ser utilizadas de forma eficiente apenas quando isto é correspondentemente suportado através do programa PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17215 **[Canal %1:] Gerenciador de ferramenta: Remover ferramenta manual %3 da memória %2**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do local de memória
%3 = Identificador da ferramenta

Explicação: Indica que a ferramenta manual indicada deve ser removida do local de memória especificado antes do programa continuar. Uma ferramenta manual é uma ferramenta que os dados são conhecidos pelo NCK mas não foi atribuído a um local do magazine, e não está completamente acessível ao NCK para troca de ferramenta automática, ou na maior parte dos casos, também à máquina.
A ferramenta manual indicada também pode ser incluída em uma multitool. Neste caso a multitool deve ser removida.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Certifique-se que a ferramenta manual indicada é removida do alojamento de memória. O alarme é eliminado automaticamente após a confirmação do comando OFF da troca de ferramenta. Ferramentas manuais podem apenas ser utilizadas com eficiência caso tenha suporte do programa de PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17216 **[Canal %1:] Retirar a ferramenta manual do porta-ferramenta %4 e carregar a ferramenta manual %3 %2**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número Duplo
%3 = Identificador da ferramenta
%4 = Número do porta-ferramenta (número do fuso).

Explicação: Informação de que, antes de continuar o programa, a ferramenta manual mencionada deve ser colocada no porta-ferramenta/fuso indicado e que a ferramenta manual, que se encontra ali, deve ser retirada. Uma ferramenta manual é uma ferramenta cujos dados a NCK conhece, mas não está atribuída a um lugar de magazine e por isso não está inteiramente acessível para a troca automática da ferramenta pela NCK e, em regra, pela máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Assegurar a troca das ferramentas manuais. O alarme é cancelado automaticamente após a confirmação da instrução de troca de ferramenta pelo PLC. Trocas manuais de ferramentas podem ser utilizadas de forma eficiente apenas quando isto é correspondentemente suportado através do programa PLC.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

17218 **[Canal %1:] Bloco %2 ferramenta %3 não pode ser tornar uma ferramenta manual**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador da ferramenta

Explicação: A ferramenta especificada tem um local dedicado e/ou um local foi reservado para esta ferramenta no magazine atual. Por isso, ela não pode se tornar uma ferramenta manual.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Corrigir o programa de NC
- Utilizar a programação de "DELRMRES" para verificar que não há referência ao alojamento do magazine atual.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17220 **[Canal %1:] Bloco %2 a ferramenta não está disponível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Esse alarme ocorre caso um número T, nome ou nome e número duplo de ferramenta é utilizado em uma tentativa de acessar uma ferramenta que ainda não foi definida, (ex: quando as ferramentas tiverem que ser colocadas em locais do magazine, através da programação $TC_MPP6 = "toolNo"). Isso só pode acontecer quando a posição do magazine e a ferramenta, determinada por "toolNo", já tiverem sido definidas.
Uma ferramenta que não existe pode também ser uma multitool (uma multitool é tratada como uma ferramenta).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17224 [Canal %1:] Bloco %2 ferramenta T/D= %3 - tipo da ferramenta %4 não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = T no. / D no. incorretos
%4 = Tipo de ferramenta incorreta

Explicação: Nesta instalação não é possível selecionar correções de ferramenta para
as ferramentas do tipo de ferramenta mencionado.
A variedade de tipos de ferramentas pode ser limitada tanto pelo
fabricante da máquina como também ser reduzida em modelos de comando individuais.
Utilizar somente ferramentas dos tipos de ferramenta permitidos nesta instalação
Verificar se ocorreu um erro na definição da ferramenta.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o programa de NC ou corrija os dados da ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17230 [Canal %1:] Bloco %2 número duplo já foi atribuído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu uma tentativa de escrever um número duplo de uma ferramenta, existindo já uma outra ferramenta (outro número T) com o mesmo número duplo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17240 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu uma tentativa de alterar dados de ferramenta que iria mais tarde destruir a consistência dos dados ou conduzir a uma definição discrepante.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17241 [Canal %1:] Bloco %2 Definição de adaptador ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Possíveis causas do erro:
- Para um adaptador de ferramenta do tipo antigo (tipo 1), os parâmetros pertencentes ao adaptador do novo tipo (tipo 2) não podem ser gravados.
- Para um adaptador de ferramenta do novo tipo (tipo 2), os parâmetros pertencentes ao adaptador do tipo antigo (tipo 1) não podem ser gravados.

O tipo de adaptador não pode ser alterado nem definido como menor que 0 ou maior que 2.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:
- Para um adaptador de ferramenta do tipo antigo (tipo 1), gravar apenas parâmetros pertencentes ao tipo 1.
- Para um adaptador de ferramenta do novo tipo (tipo 2), gravar apenas parâmetros pertencentes ao tipo 2.
- O tipo de adaptador pode ser ajustado apenas uma vez com o valor 1 ou 2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17250 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu uma tentativa de alterar dados do magazine que iria mais tarde destruir a consistência dos dados ou conduzir a uma definição discrepante.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17255 [Canal %1:] Bloco %2 hierarquias de locais de depósito foram excluídas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se $TC_MAMP2, bit 15 for alterado, as hierarquias existentes podem ser excluídas por causa da mudança no significado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Redefinir as hierarquias de locais de depósitos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17260 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida de local do magazine

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Este alarme soa quando é feita uma tentativa para mudar a localização do magazine que deve subsequentemente danificar a consistência de dados irreparavelmente ou conduzir a uma definição de conflito.
Exemplo: Se o parâmetro $TC_MPP1 (= tipo de localização) é escrito com 'spindle/toolholder location',
isso pode causar conflito com o MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS limitante.
Então, a solução é - se permitido pelo modelo de controle - aumentar o valor do MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS ou corrigir a definição do magazine.
Uma ferramenta não pode ser simultaneamente:
- Carregada em duas localizações diferentes do magazine.
- Uma parte de uma multitool e na localização do magazine.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17261 [Unidade TO %1:] Nem todos os valores do %3 do magazine %2 podem ser exibidos.

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Número do magazine
%3 = Nomes de parâmetro

Explicação: Não é possível acessar todos os dados de alojamento de magazine do usuário ($TC_MPPCx[magNo, locNo] através do OPI (interface do painel de operação).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Reduzir o número de parâmetros de alojamento de magazine OEM (MD18092 $MN_MM_NUM_CC_MAGLOC_PARAM)
- ou reduzir o número de alojamentos no magazine mencionado. ($TC_MAP6[magNo], $TC_MAP7[magNo])
O produto dos 3 parâmetros mencionados não pode ultrapassar 32767.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START
Este é apenas um alarme de informação.

17262 [Canal %1:] Bloco %2 Operação ilegal de adaptador de ferramenta (causa: %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa

Explicação: Significado das causas de erro:

1: Já existe outro adaptador no local previsto de magazine ou Multitool.

Nota: se MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER = -1 estiver definido, cada local de magazine receberá um adaptador do tipo 1 desde o início.

2: Já existe uma ferramenta no local previsto de magazine ou Multitool.

3: O adaptador não pode ser removido do local porque ainda existe uma ferramenta no local.

4: Está sendo feita uma tentativa de trazer um adaptador inexistente para um local de magazine ou Multitool.

5: O adaptador não pode ser excluído porque ainda está atribuído a um local.

6: No caso de $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER = -1, todos os adaptadores ou um adaptador do tipo 1 não poderão ser excluídos.

6: No caso de $TC_ADPTT [n] = -1, um adaptador do tipo 2 não poderá ser excluído.

6: No caso de $TC_ADPTT [0] = -1, nenhum adaptador poderá ser excluído se $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2 for > 0.

21: As ferramentas de retificação (tipo 4xx) e as ferramentas de torneamento (tipo 5xx) não são permitidas em um local com adaptador do novo tipo (tipo 2):

22: Um adaptador de ferramenta do tipo antigo (tipo 1) ainda não pode ser atribuído a um local de Multitool.

23: Um adaptador de ferramenta do novo tipo (tipo 2) ainda não pode ser atribuído a um local de magazine.

24: Se uma Multitool com adaptador for definida em um local de magazine com um adaptador, apenas um adaptador do tipo 1 poderá estar no local de magazine com a configuração padrão.

(($TC_ADPT1[n]= 0.0, $TC_ADPT2[n]= 0.0, $TC_ADPT3[n]= 0.0, $TC_ADPTT[n]= 1)

25: Inicialmente, um adaptador do tipo 2 pode ser definido apenas em um local de Multitool com um local

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: - Atribua no máximo um adaptador a um local de magazine.

- No caso de MD18104 $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER = -1, gravar apenas os dados de adaptador já associados aos locais de magazine.

- Ao atribuir um adaptador a um local de magazine, o local de magazine não deve conter uma ferramenta.

- Ao remover um adaptador de um local de magazine, o local de magazine não deve conter uma ferramenta.

- Colocar apenas os adaptadores existentes em um local de magazine ou Multitool.

- Somente adaptadores do tipo 1 podem ser excluídos com $TC_ADPTT[n]= -1.

- Todos os adaptadores com $TC_ADPTT [0] = -1 podem ser excluídos apenas se $MN_MM_NUM_TOOL_ADAPTER_TYPE2 = 0.

- Definir apenas os tipos de ferramentas permitidos em um local com adaptadores de novo tipo (tipo 2).

- Atribuir adaptadores de ferramentas do tipo antigo (tipo 1) apenas a um local de magazine.

- Atribuir adaptadores de ferramenta de novo tipo (tipo 2) apenas a um local de Multitool.

- Não colocar o adaptador em cascata sobre um local de magazine e um local de Multitool.

- Configurar uma Multitool com apenas um local de magazine para um adaptador do tipo 2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17270 [Canal %1:] Bloco %2 chamada-por-referência: variável ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os dados de máquina e a variável do sistema não podem ser transmitidos como parâmetro de chamada-por-referência.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças: atribua o valor do dado de máquina ou da variável do sistema a uma variável local de programa e transfira-as como parâmetro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17500 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 não é um eixo de indexação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi programada uma posição para eixo de indexação com os comandos CIC, CAC ou CDC para um eixo que não foi definido como eixo de indexação por dados de máquina.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Retirar a instrução de programação para posições de eixo de indexação (CIC, CAC, CDC) do programa de peças NC ou explicar o eixo em questão como eixo de indexação.
Declaração de eixo de indexação:
MD30500: $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB (parametrização de eixo de indexação)
O eixo torna-se um eixo de indexação se no DM indicado houver uma atribuição a uma tabela de posição de indexação. São possíveis 2 tabelas (valor de entrada 1 ou 2).
MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1
MD10920 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_2 (número de posições para 1°/2° eixo de indexação)
Valor standard: 0 Valor máximo: 60
MD10910 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_1 [n]
MD10930 $MN_INDEX_AX_POS_TAB_2 [n]
(posições do 1° eixo de indexação) São introduzidas as posições absolutas dos eixos. (o tamanho da lista é definido no MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17501 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema de dentes Hirth ativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explicação: A função 'Engrenagem Hirth' é ativada para o eixo de indexação. Portanto, esse eixo pode se aproximar apenas das posições de indexação. Um deslocamento diferente do eixo não é possível.
Não é permitido programar PRESETON ou PRESETONS.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Corrija o programa de peças.
Corrija a chamada FC16 ou FC18.
Desmarque MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17502 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth - parada retardada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explicação: Está ativada a funcionalidade 'sistema Hirth' para o eixo de indexação e o override foi posto em 0, ou está ativa uma outra condição de parada (p.ex. sinal de interface VDI). Visto que pode ser parado só em posições de indexação, move-se o eixo para a próxima posição de indexação possível. O alarme é exibido até que esta posição seja atingida ou tenha sido desativada a condição de parada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Aguarde até a próxima posição de indexação possível ser alcançada.
Defina a substituição > 0.
Desative outra condição de parada.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

17503 [Canal %1:] Bloco %2 eixo de indexação %3 com sistema Hirth e eixo não referenciado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explicação: Está ativada a funcionalidade "sistema Hirth" para o eixo de indexação e o eixo deve ser posicionado, apesar de ele não estar referenciado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Referencie o eixo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17505 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo de indexação %4 com sistema de dentes Hirth está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explicação: Está ativada a funcionalidade ' sistema Hirth' para o eixo de indexação, por isso, este eixo pode ir somente para posições de indexação, um outro posicionamento do eixo não é possível.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Corrigir programa de peças
Corrigir a chamada para FC16 ou FC18
Desselecionar o dado de máquina MD30505 $MA_HIRTH_IS_ACTIVE

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17510 [Canal %1:] Bloco %2 indice inválido para eixo de indexação %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O índice programado para o eixo de indexação encontra-se fora da área da tabela de posições.
Exemplo:
Executar um posicionamento em absoluto para a posição 56ª na tabela atribuída pelos dados de máquina específico de eixo MD30500 $MA_INDEX_AX_ASSIGN_POS_TAB, com o 1° eixo de posicionamento, no entanto, com apenas 40 posições definidas (MD10900 $MN_INDEX_AX_LENGTH_POS_TAB_1 = 40).
N100 G.. U=CAC (56)
Ou, com distâncias equidistantes, o índice programado é menor ou igual a 0.
Ou, ocorreu uma tentativa de deslocamento, com um movimento MOV, a uma posição fora da área permitida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar a posição do eixo de indexação no programa de peças NC de acordo com o tamanho da tabela de posições atual, ou completar a tabela de posições com o valor desejado e ajustar o comprimento da lista.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17600 [Canal %1:] Bloco %2 preset não é possível em eixo transformado %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo da tecla de pré-configuração programado está envolvido na transformação corrente. Isso significa que não é possível configurar o valor de memória real (PRESET) para esse eixo (válido para PRESETON e PRESETONS)..
Exemplo:
Eixo A deveria ser configurado para o novo valor real A100 na posição absoluta A300.
:
N100 G90 G00 A=300
N101 PRESETON A=100

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Evitar presset de valor atual para eixos que estejam envolvidos em uma transformação, ou desativar a transformação com o comando TRAFOOF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17601 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o Preset no eixo %4 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Uma configuração de valor real não é possível para este eixo porque
- O eixo está em movimento
- O eixo está incorporado em uma transformação
- O eixo está sendo monitorado para colisão
- O movimento rápido do fuso não foi concluído
- A aproximação do ponto de referência (G74) está ativa
- O eixo de geometria não está em estado de "eixo neutro"

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Evitar a predefinição de valores ou colocar o eixo de geometria relevante em estado de 'eixo neutro' em tempo para o LANÇAMENTO(...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17602 **[Canal %1:] Bloco %2 Ação sincronizada de movimentos: %3 O preset no eixo %4 não é possível no modo de operação JOGREF**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Não será possível ajustar o valor real (preset) para este eixo se o grupo de modos de operação ao qual esse eixo foi associado estiver em modo de operação JOG e se a função de máquina "Aproximação do ponto de referência" também estiver selecionada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Evitar o ajuste de valor real nesta constelação, ou então, desativar a função de máquina "Aproximação do ponto de referência".

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17603 **[Canal %1:] Bloco %2 ação sincronizada do movimento: %3 pre-definição somente é possível em um eixo estacionário %4 no modo JOG**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: No modo JOG, um valor real só pode ser pré-definido em eixos estacionários.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Evitar definir um valor real enquanto o eixo estiver em movimento; aguardar até o eixo ficar estacionário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17604 **[Canal %1:] Bloco %2 Ação sincronizada de movimentos: %3 O preset no eixo oscilante ativo (eixo %4) não é possível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Não é possível ajustar o valor real (preset) para um eixo oscilante ativo e controlado por ações sincronizadas.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Evitar o ajuste de valor real durante o movimento oscilante ativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17610	[Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 envolvido na transformação, ação não executável
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Nome do eixo, número do fuso
Explicação:	O eixo está envolvido na transformação ativa. Por isso que ele não pode executar a ação solicitada, deslocamento como eixo de posicionamento, liberação para troca de eixo.
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Desativar a transformação primeiro com TRAFOOF ou remover a ação do bloco do programa de peças
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17620	[Canal %1:] Bloco %2 aproximação do ponto fixo para o eixo transformado %3 não é possível
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Nome do eixo, número do fuso
Explicação:	No bloco indicado foi programado um eixo para a aproximação do ponto fixo (G75) , que está envolvido na transformação ativa. Nesse sentido não se realiza a aproximação do ponto fixo!
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Retirar a instrução G75 do bloco do programa de peças ou desativar primeiro a transformação com TRAFOOF.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17630	[Canal %1:] Bloco %2 não é possível referenciamento para eixo transformado %3
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Nome do eixo, número do fuso
Explicação:	No bloco indicado foi programado um eixo para a aproximação do ponto de referência (G74), que está envolvido na transformação ativa. Nesse sentido não se realiza a aproximação do ponto de referência!
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Retirar do bloco do programa de peças a instrução G74 ou os eixos de máquina envolvidos na transformação ou desativar primeiro a transformação com TRAFOOF.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17640	[Canal %1:] Bloco %2 fuso não pode ser usado como o eixo transformado %3
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label %3 = Nome do eixo, número do fuso
Explicação:	O eixo programado para o modo do fuso está envolvido na transformação atual como eixo geométrico. Isso não é permitido.
Reação:	Bloco a corrigir com reorganização. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Primeiro desative a função de transformação.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17650 **[Canal %1:] Bloco %2 eixo de máquina %3 não programável**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo de máquina não pode ser utilizado com a transformação ativa. A função pode ser programada, possivelmente, também num outro sistema de coordenadas. A posição de retrocesso, p.ex., pode ser indicada, se necessário, também no sistema de coordenadas BCS ou WCS. Para escolher o sistema de coordenadas serve o respectivo identificador de eixo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Desligar a transformação ou utilizar um outro sistema de coordenadas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17800 **[Canal %1:] Bloco %2 ponto final programado ilegal para a limite-fixo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número de posição n indicado com a palavra-chave FP=n não é permitido. Através do dado de máquina específico de eixo MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[n] podem ser definidas diretamente duas (2) posições de eixo absolutas como pontos fixos.
Ou devem ser usados os números de posição 3 e/ou 4, então o dado de máquina MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS deve ser definido de acordo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar a palavra-chave FP com os pontos fixos de máquina 1 ou 2.
Exemplo:
Aproximar o ponto fixo 2 com os eixos de máquina X1 e Z2.
N100 G75 FP=2 X1=0 Z2=0
Ou: Adaptar o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS e, se necessário, o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[].

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

17810 **[Canal %1:] Eixo %2 não está referenciado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explicação: Para o eixo foi ativada uma função em JOG, p. ex. aproximação de ponto fixo, JOG até a posição, JOG em círculos, e o eixo não está referenciado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Referenciar eixo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17811 **[Canal %1:] Aproximação de ponto fixo em JOG não é possível para o eixo %2, causa %3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Explicação: É requisitada uma 'Aproximação de ponto fixo em JOG' para um eixo que não permite isso, porque:
Causa 1: O eixo participa da transformação ativa.
Causa 2: O eixo é um eixo-escravo de um acoplamento ativo.
Com isso a aproximação de ponto fixo não é executada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Desselecionar a aproximação de ponto fixo em JOG ou desativar primeiro a transformação com TRAFOFF, ou cancelar o acoplamento.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17812 [Canal %1:] Eixo %2 Aproximação de ponto fixo em JOG: Ponto fixo %3 alterado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de ponto fixo
Explicação: A 'Aproximação de ponto fixo em JOG' está ativa para o eixo e um outro ponto fixo foi selecionado ou a aproximação de ponto fixo foi desativada. O movimento de aproximação é cancelado.
Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Iniciar novamente o movimento JOG.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17813 [Canal %1:] Eixo %2 Aproximação de ponto fixo em JOG e movimento de correção ativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
Explicação: A 'Aproximação de ponto fixo em JOG' está ativa para o eixo e ao mesmo tempo é interpolado um movimento de correção, p. ex. um offset de sincronização $AA_OFF.
A posição do ponto fixo selecionado não é alcançada se os valores de correção forem alterados durante o movimento de deslocamento.
O ponto de destino será: "Posição do ponto fixo + alteração do valor de correção".
O alcance do ponto fixo será garantido quando o movimento de deslocamento for reiniciado depois de ser alterado o valor de correção.
(p. ex. deslocamento incremental onde o movimento de deslocamento tem uma parada intermediária).
Motivo:
O atual valor de correção é considerado através da nova partida do movimento.
Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Iniciar novamente o movimento JOG.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17814 [Canal %1:] Eixo %2 Posição de ponto fixo indisponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Canal %1 Eixo %2 Posição de ponto fixo indisponível
Explicação: Para o ponto fixo selecionado em modo de operação JOG através do PLC não existe nenhuma posição de ponto fixo disponível, veja o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Adaptar o MD30610 $MA_NUM_FIX_POINT_POS e o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[], se necessário.
Desselecionar a aproximação de ponto fixo ou selecionar um ponto fixo válido e reiniciar o movimento em JOG.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17815 Eixo de indexação %1 Ponto fixo %2 diferente da posição de indexação

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Índice de campo do dado da máquina

Explicação: O eixo é um eixo de indexação referenciado e o ponto fixo número %2 a ser aproximado em modo JOG (definido no MD30600 $MA_FIX_POINT_POS) não está de acordo com uma posição de indexação. Em modo de operação JOG, aproximar os eixos de indexação até as posições de indexação.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Adaptar o MD30600 $MA_FIX_POINT_POS[] ou as posições de indexação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17821 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição e movimento de correção ativos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O 'JOG até a posição' está ativo para o eixo e ao mesmo tempo é interpolado um movimento de correção, p. ex. um offset de sincronização $AA_OFF.
A posição do dado de ajuste SD43320 $SA_JOG_POSITION não será alcançada se os valores de correção forem alterados durante o movimento de deslocamento.
O ponto de destino será: "Posição JOG + alteração do valor de correção".
O alcance da posição SD43320 $SA_JOG_POSITION será garantido quando o movimento de deslocamento for reiniciado depois de ser alterado o valor de correção.
(p. ex. deslocamento incremental onde o movimento de deslocamento tem uma parada intermediária).
Motivo:
O atual valor de correção é considerado através da nova partida do movimento.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17822 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição: Posição alterada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Um movimento de eixo está ativo com 'JOG até a posição' para o eixo e a posição, isto é, o conteúdo do dado de ajuste SD43320 $SA_JOG_POSITION foi alterado. O movimento de aproximação é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17823 [Canal %1:] Eixo %2 JOG até a posição desativado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Um movimento de eixo está ativo com 'JOG até a posição' para o eixo e o 'JOG até a posição' foi desativado. O movimento de aproximação é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17825 Eixo de indexação %1 $SA_JOG_POSITION diferente da posição de indexação

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Explicação: O eixo é um eixo de indexação referenciado e em modo de operação JOG está ativado o "JOG até a posição" e o SD43320 $SA_JOG_POSITION não coincide com uma posição de indexação. Em modo de operação JOG, aproximar os eixos de indexação até as posições de indexação.

Reação: NC não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Adaptar o SD43320 $SA_JOG_POSITION ou as posições de indexação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

17830 [Canal %1:] O JOG em um círculo foi ativado e o eixo %2 requisitado não é um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A função JOG em círculos foi ativada, mas um eixo necessário não foi definido como eixo geométrico.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Definir o eixo como eixo geométrico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17831 [Canal %1:] JOG em um círculo não é possível, causa: %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Causa

Explicação: Apesar de a função JOG em círculos ter sido ativada, ela não foi ativada em razão de:
1. As posições atuais dos eixos envolvidos estavam fora do círculo parcial selecionado.
2. As posições atuais dos eixos envolvidos, com o círculo parcial selecionado e a correção ativa do raio de ferramenta, estão muito próximas do centro do círculo.
3. As posições atuais dos eixos envolvidos, com a correção do raio de ferramenta ativa, estavam muito próximas do círculo de limite durante a usinagem interna.
4. As posições atuais dos eixos envolvidos, com a correção do raio de ferramenta ativa, estavam muito próximas do círculo de limite durante a usinagem externa.
5. As posições atuais dos eixos envolvidos na usinagem interna estão fora do círculo definido.
6. As posições atuais dos eixos envolvidos na usinagem externa estão fora do círculo definido.
10. Uma rotação está ativa no plano atual, ou seja, o plano atual inclinado no espaço. Atualmente, este não tem suporte.
20. A retratação JOG está ativa. Este modo não é suportado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Definir o eixo como eixo geométrico.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17833 [Canal %1:] JOG em um círculo está ativo e JOG em círculos está desativado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Um movimento circular está ativo e o 'JOG em círculos' foi desativado. O movimento circular é cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reativar 'JOG em círculos' e iniciar novamente o movimento JOG.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

17900 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo %4 não é nenhum eixo de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explicação: O contexto do bloco exige a programação de um eixo de máquina. É o caso de:
- G74 (comando de referenciamento)
- G75 (aproximar-se de um ponto fixo)
- PRESETON/PRESETONS no eixo síncrono GANTRY

Se for utilizado um identificador do eixo geométrico ou especial, este também deve apontar a um de eixo de máquina. (MD10000 $MN_AXCONF_MACHAX_NAME_TAB).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Utilizar o denominador de eixo de máquina na programação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18000 [Canal %1:] Bloco %2 definição incorreta área de proteção global %3 código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção global
%4 = Código do erro

Explicação: A definição da área de proteção está com falha. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida.
10: Utilizado código G modal incorreto para a definição da área de proteção.
11: Descrição de contorno com erros e Frame ativado.
12: Erros restantes e não especificados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar a definição da área de proteção, controlar o MD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18001 [Canal %1:] Bloco %2 definição incorreta para área de proteção específica de canal %3 código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção específica de canal
%4 = Código do erro

Explicação: A definição da área de proteção está com falha. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:
Nº Significado
1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.
2: O contorno envolve mais do que uma superfície.
3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.
4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.
5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).
6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.
7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.
8: Aplicados parâmetros incorretos.
9: A área de proteção a ser ativada não foi definida.
10: Utilizado código G modal incorreto para a definição da área de proteção.
11: Descrição de contorno com erros e Frame ativado.
12: Erros restantes e não especificados.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Alterar a definição da área de proteção, controlar o MD.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18002 [Canal %1:] Bloco %2 área de proteção global %3 não pode ser ativada, erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção global
%4 = Código do erro

Explicação: Ocorreu um erro na ativação da área de proteção. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:

Nº Significado

1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.

2: O contorno envolve mais do que uma superfície.

3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.

4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.

5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).

6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.

7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.

8: Aplicados parâmetros incorretos.

9: A área de proteção a ser ativada não foi definida ou o número de elementos de contorno <2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA

10: Erro na estrutura interna das áreas de proteção.

11: Erros restantes e não especificados.

12: O número máximo de áreas de proteção ativas simultaneamente foi ultrapassado (dado de máquina específico de canal).

13,14: O elemento de contorno para áreas de proteção não pode ser criado.

15,16: Memória insuficiente para as áreas de proteção.

17: Memória insuficiente para elementos de contorno.

18. O produto de áreas de proteção relativas a peças de trabalho ativadas ou pré-ativadas simultaneamente, por um lado, e áreas de proteção relativas a ferramentas, por outro, é maior que 31.

Exemplo: Podem estar ativas 16 áreas de proteção relativas a peças de trabalho e 1 relativa a ferramentas.

A quantidade de áreas de proteção relativas a peças de trabalho pode ser aumentada para 19 (19 *1 = 19).

contudo, não é possível aumentar a quantidade de áreas de proteção relativas a ferramentas para 2 (16 * 2 = 32).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Se o alarme for emitido na inicialização (2o. parâmetro: "INIT" ao invés do número de bloco), "Canal não está pronto para operar" será acionado.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

1. Reduzir o número de áreas de proteção ativas simultaneamente (MD).

2. Alterar o programa de peça:

- Deletar outras áreas de proteção.

- Parada de pré-processamento

Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SN_PA_... da área de proteção indicada. Em seguida, executar uma nova partida a quente. Se o dado com erro não pode ser identificado, então a ativação imediata da área de proteção pode ser removida e as variáveis de sistema da área de proteção podem ser gravadas novamente com a ajuda do NPROTDEF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

Se o alarme ocorrer durante a execução de um programa de NC, o bloco atual pode ser alterado. Deste modo, os parâmetros NPROT podem também ser ajustados. Entretanto, se houver um erro na definição da área de proteção, o programa NC deve se abortado e a definição deve ser corrigida sob NPROTDEF.

Se o alarme ocorrer na inicialização do controle, as variáveis de sistema $SN_PA_... devem ser corrigidas para as zonas de proteção especificadas. Isto pode ser feito carregando um arquivo Initial.ini que inclua os dados relevantes corrigidos. Se, na sequência, uma reinicialização for executada, o alarme será removido se os dados forem consistentes.

18003 [Canal %1:] Block%2 área de proteção do NCK %3 não pode ser ativada. Código erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número da área de proteção específica de canal

%4 = Código do erro

Explicação: Ocorreu um erro na ativação da área de proteção. O nº do erro indica qual a causa mais provável do alarme:

Nº Significado

1: Descrição de contorno incompleta ou contraditória.

2: O contorno envolve mais do que uma superfície.

3: A área de proteção relativa à ferramenta não é convexa.

4: Se na 3ª dimensão da área de proteção estiverem ativas as duas limitações e ambos limites tiverem o mesmo valor.

5: Não existe o número da área de proteção (número negativo, zero ou valor maior que o número máximo de áreas de proteção).

6: A descrição de área de proteção é composta por mais de 10 elementos de contorno.

7: A área de proteção relativa à ferramenta foi definida como área de proteção interna.

8: Aplicados parâmetros incorretos.

9: A área de proteção a ser ativada não foi definida ou o número de elementos de contorno <2 ou >MAXNUM_CONTOURNO_PROTECTAREA.

10: Erro na estrutura interna das áreas de proteção.

11: Erros restantes e não especificados.

12: O número máximo de áreas de proteção ativas simultaneamente foi ultrapassado (dado de máquina específico de canal).

13,14: O elemento de contorno para áreas de proteção não pode ser criado.

15,16: Memória insuficiente para as áreas de proteção.

17: Memória insuficiente para elementos de contorno.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Se o alarme for emitido na inicialização (2o. parâmetro: "INIT" ao invés do número de bloco), "Canal não está pronto para operar" será acionado.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

1. Reduzir o número de áreas de proteção ativas simultaneamente (MD).

2. Alterar o programa de peça:

- Deletar outras áreas de proteção.

- Parada de pré-processamento

Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SC_PA_... da área de proteção indicada. Em seguida, executar uma nova partida a quente. Se o dado com erro não pode ser identificado, então a ativação imediata da área de proteção pode ser removida e as variáveis de sistema da área de proteção podem ser gravadas novamente com a ajuda do CPROTDEF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

Se o alarme surgir durante o processamento do programa NC, o bloco atual pode ser modificado. Desse modo também podem ser adaptados os parâmetros do CPROT. Porém, se o erro estiver na definição da área de proteção, o programa NC deve ser interrompido e executada a correção da definição no CPROTDEF.

Se o alarme aparece durante a inicialização do comando, então devem ser corrigidas as variáveis de sistema $SC_PA_... da área de proteção indicada. Isto pode ser feito com o download do arquivo Initial.ini que contém o dado corrigido correspondente. Se depois disso for executada novamente uma partida a quente, então o alarme estará eliminado, isto se os dados estiverem consistentes.

18004 [Canal %1:] Bloco %2 a orientação da área de proteção referente à peça %3 não corresponde à orientação da área de proteção ref. à ferramenta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número da área de proteção referente à peça

Explicação: A orientação da área de proteção relacionada à peça de trabalho e a orientação da área de proteção relacionada à ferramenta são diferentes. Se o número da área de proteção for negativo, então esta é uma área de proteção NCK.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: - Alterar a definição da área de proteção ou não ativar ao mesmo tempo áreas de proteção de orientação diferentes.
- Verificar os dados de máquina e, caso seja necessário, alterar a definição da área de proteção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18005 [Canal %1:] Bloco %2 erro grave na definição da área de proteção global %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Explicação: A definição da área de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18006 [Canal %1:] Bloco %2 erro grave na definição da área de proteção específica de canal %3.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Explicação: A definição da área de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18100 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Até o presente momento apenas os seguintes valores são válidos:
0: 'Desativar o deslocamento para limite-fixo'
1: 'Selecionar o deslocamento para limite-fixo'.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o uso de valores permitidos do comando do programa FXS e corrigir a atribuição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18101 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXST

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Até o presente momento a área válida se limita em 0.0 - 100.0.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o uso de valores permitidos do comando do programa FXST e corrigir a atribuição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18102 [Canal %1:] Bloco %2 foi atribuído um valor inválido para FXSW

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Até o presente momento apenas são válidos os números positivos, inclusive zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o uso de valores permitidos do comando do programa FXSW e corrigir a atribuição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18205 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; a tabela de curvas %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número da tabela de curvas

Explicação: Procurou-se utilizar uma tabela de curvas cujo número de tabela não é conhecido no sistema.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o número de tabela na instrução de programa ou definir a tabela de curvas com o número de tabela desejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18300 [Canal %1:] Bloco %2 frame: translação fina não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A atribuição de uma translação fina a um Frame ajustável ou ao Frame base não é possível, porque o MD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS não é igual a 1.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Modifique o programa ou defina MD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS para 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

18310 [Canal %1:] Bloco %2 frame: rotação não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Rotações não são possíveis em frames globais da NCU.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18311 [Canal %1:] Bloco %2 frame: instrução não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Leitura ou gravação de um frame não existente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18312 [Canal %1:] Bloco %2 frame: translação fina não foi configurada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com G58 e G59 deverá ser configurado o deslocamento fino.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Altere dado de máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18313 [Canal %1:] Bloco %2 frame: comutação de eixos geométricos não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A alteração de parâmetros de eixos geométricos não é permitida porque o frame atual contém rotações.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça ou ajustar um outro modo através de MD10602 $MN_FRAME_GEOAX_CHANGE_MODE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18314 [Canal %1:] Bloco %2 frame: conflito de tipo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O encadeamento de frames globais e de frames específicos de canal não é possível. O alarme surgirá também se se programar um frame global com um identificador de eixo de canal e para este eixo de canal não houver qualquer eixo de máquina nesta NCU. Frames específicos de canal não podem ser programados com identificadores de eixo de máquina se para este eixo de máquina não houver qualquer eixo de canal correspondente nesta NCU.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20000 [Canal %1:] Eixo %2 came de referência não foi atingido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Após o início da aproximação do ponto de referência o flanco ascendente do came redutor tem que ser atingido dentro da distância determinada no MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST (fase 1 do referenciamento). (Este erro ocorre apenas com encoders incrementais).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar a área de service autorizada.
Existem 3 causas possíveis para o erro:
1. O MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST contém um valor muito pequeno.
Determinar a distância máxima possível desde o início do referenciamento até ao came de referência e comparar com o valor no MD34030 $MA_REFP_MAX_CAM_DIST, aumentar eventualmente o MD.
2. O sinal do came não está sendo recebido pelo módulo de entrada do PLC.
Acionar manualmente o micro de referência e verificar o sinal de entrada na interface NC/PLC (Caminho: Micro! Conector! Cabo! Entrada PLC! Programa de PLC).
3. O micro de referência não é acionado pelo came.
Verificar a distância vertical entre o micro de referência e o came.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20001 [Canal %1:] Eixo %2 sinal do came ausente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: No começo da fase 2 do referenciamento o sinal do came redutor já não está disponível.
A fase 2 do referenciamento começa quando o eixo pára, após a desaceleração, sobre o came de referência. O eixo parte então em sentido contrário para selecionar a marca zero seguinte do sistema de medição deixando o came de referência ou reaproximando dele novamente (flanco positivo/negativo).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar se o curso de frenagem a partir da velocidade de aproximação é maior do que o came do ponto de referência - neste caso o eixo somente poderá parar atrás do came. Utilizar cames mais compridos ou reduzir a velocidade de aproximação no dado de máquina MD34020 $MA_REFP_VELO_SEARCH_CAM.

Se o eixo parou sobre o came, deve-se verificar se o sinal DB380x DBX1000.7 (retardo da aproximação do ponto de referência) está na interface do NCK.

- Hardware: Rompimento de fio? Curto-circuito?
- Software: Programa de usuário?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20002 [Canal %1:] Eixo %2 marca de referência não encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A marca zero de HW do encoder incremental ou a marca zero de reposição do encoder absoluto não está dentro de um trecho definido.

A fase 2 da aproximação do ponto de referência finaliza quando a marca zero do encoder for identificada, depois dos flancos crescentes/decrescentes do sinal de interface NC/PLC DB380x DBX1000.7 (retardo da aproximação do ponto de referência) darem a partida do trigger. O percurso máximo entre a partida do trigger e a marca zero que segue é definido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.

A monitoração evita que um sinal de marca zero seja ultrapassado e que o próximo seja avaliado como sinal de ponto de referência! (Ajuste incorreto de cames ou retardo muito grande através do programa de usuário PLC).

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Verificar o ajuste do came e assegurar a existência de uma distância suficiente entre a extremidade do came e o sinal de marca zero seguinte. O percurso tem que ser maior do que a distância que o eixo pode percorrer durante um ciclo de PLC.

Aumentar o dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, não selecionar porém qualquer valor maior que a distância entre 2 marcas zero. Isso iria eventualmente desligar a monitoração!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20003 [Canal %1:] Eixo %2 Erro no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Em um sistema de medição com marcas de referência com distância codificada, a distância entre duas marcas adjacentes foi detectada ser maior que o dobro da distância definida no dado de máquina MD34300 $MA_ENC_REFP_MARKER_DIST. O comando envia o alarme somente após ter sido executado uma 2ª tentativa, em sentido contrário, com metade da velocidade de deslocamento, e com a constatação de que a distância é novamente muito grande.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Determinar a distância entre 2 marcas de referência ímpares (intervalo de marcas de referência). Este valor (nas réguas Heidenhain é de 20,00 mm) tem que ser introduzido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.

Verificar a trilha de referência da régua, inclusive da eletrônica, para a avaliação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20004 [Canal %1:] Eixo %2 falta marca de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Em um sistema de medição com comprimento de distância codificada não foram encontradas 2 marcas de referência dentro da distância de busca determinada (MD específico de eixo: MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST).

Em réguas com distância codificada não é necessário qualquer came redutor (no entanto, um came presente será avaliado). A tecla convencional de direção determina o sentido da busca.

A distância de busca MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, dentro da qual se espera encontrar 2 marcas de referência, é feito a contagem desde o início.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Determinar a distância entre 2 marcas de referência ímpares (intervalo de marcas de referência). Este valor (nas réguas Heidenhain é de 20,00 mm) tem que ser introduzido no dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST.

Verificar a trilha de referência da régua, inclusive da eletrônica, para a avaliação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20005 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência foi cancelada

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O referenciamento não pôde ser concluído para todos os eixos especificados (p. ex. cancelamento através da falta de habilitação do controlador, mudança de sistemas de medição, liberação da tecla de sentido, entre outros.).

O alarme também pode ocorrer em sistemas de medição codificados por distâncias se o dado de máquina MD34000 $MA_REFP_CAM_IS_ACTIV for definido com o valor 1 (cames de referência) e uma das condições mencionadas na solução for cumprida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Contate a Assistência Técnica autorizada. Controlar as possibilidades de cancelamento:

- Falta habilitação do controlador: Sinal de interface NC/PLC DB380x DBX2.1 (habilitação do controlador)
- Mudança de sistemas de medição: Sinal de interface NC/PLC DB380x DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição da posição 1/2)
- Falta tecla de deslocamento + ou - : Sinal de interface NC/PLC DB380x DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/Menos)
- Controle de avanço = 0
- Bloqueio de avanço está ativo
- Parada exata não alcançada durante o MD36020 $MA_POSITIONING_TIME
- Mensagens de erro do lado da unidade, ex. sinal de marca de referência. não recebido

Os eixos que estão envolvidos no referenciamento específico de canal são definidos no dado de máquina específico de eixo MD34110 $MA_REFP_CYCLE_NR:

Valor Significado

-1: nenhum referenciamento específico de canal, NC-Start sem referenciamento.

0: nenhum referenciamento específico de canal, NC-Start com referenciamento.

1-8: referenciamento específico de canal. O número especificado corresponde à sequência de referenciamento (quando todos os eixos alcançarem o ponto de referência com o conteúdo 1, os eixos são iniciados com o conteúdo 2 e assim por diante).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20006 [Canal %1:] Eixo %2 velocidade lenta de referenciamento não foi atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Na fase 2 da aproximação do ponto de referência (esperar pela marca zero) foi alcançado o fim do came, mas a velocidade da aproximação do ponto de referência não estava dentro da janela de tolerância. (isto é possível se o eixo já estava no fim do came logo no começo da aproximação do ponto de referência. Com isso a fase 1 é tida como concluída e não será realizada a inicialização).

A fase 2 é interrompida (desta vez antes do came) e a aproximação do ponto de referência é iniciado automaticamente mais uma vez com a fase 1. Se a velocidade de aproximação também não é alcançada na 2ª tentativa, ocorre o cancelamento definitivo do referenciamento e haverá a exibição de um alarme.

Velocidade de aproximação: MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER

Tolerância de velocidade: MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Reduzir o MD para a velocidade de aproximação MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER e/ou aumentar o MD para a tolerância da velocidade MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20007 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência requer 2 sistemas de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Com a definição do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 são necessários 2 transdutores!

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.

Modifique o modo de referência para MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou instale e configure um segundo codificador.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20008 [Canal %1:] Eixo %2 a aproximação do ponto de referência necessita de um segundo sistema de medição referenciado

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Com a definição do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 são necessários 2 transdutores!

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Altere o modo de referência no MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou faça referência ao 2º encoder.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20050 [Canal %1:] Eixo %2 modo nônio ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Os eixos não podem ser posicionados convencionalmente através das teclas de posicionamento, porque o posicionamento está sendo efetuado via encoder manual.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Decidir se o eixo deve ser deslocado através das teclas de sentido ou através da manivela eletrônica. Finalizar o deslocamento com manivela e, se necessário, anular o curso axial restante (sinal de interface NC/PLC DB380x DBX2.2 (anular curso restante/Reset de fuso)).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20051 [Canal %1:] Eixo %2 posicionamento por nônio não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Os eixos já estão sendo posicionados através das teclas de direção, portanto o posicionamento pelo nônio já não é possível.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Decidir se o eixo deverá ser posicionado através das teclas de direção ou através do encoder manual.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20052 [Canal %1:] Eixo %2 está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo deve estar transversal ao eixo de usinagem em modo JOG pelas teclas de sentido no painel de controle da usinagem. No entanto, isso não é possível devido:

1. A existência de um eixo geométrico deslocado (pela interface do canal específico DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (teclas de deslocamento -/+) ou DB3200 DBX1004.7 / 4.6 (Traversing keys -/+) ou DB3200 DBX1008.7 / 8.6 (teclas de deslocamento -/+)) ou

2. Já estar deslocado como um eixo de usinagem (pela interface de eixo específico DB380x DBX4.7 / 4.6 (Teclas Trocas plus/ negativo) ou

3. Um frame é válido para um sistema de coordenadas rotacionadas e outro eixo geométrico envolvido já está deslocado no modo JOG pelas teclas de direção.

4. Uma parte de um movimento de retração (submodo JOG-Retração) não pode ser deslocada como um eixo de usinagem.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Parar o deslocamento através da interface específica de canal ou de eixo ou parar os outros eixos de geometria.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20053 [Canal %1:] Eixo %2 DRF, $AA_OFF, FTOCON, deslocamento de origem externa zero não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo está sendo posicionado em um modo (p.ex., referenciamento) que não permite qualquer sobreposição de interpolação complementar.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Esperar até que o eixo tenha atingido a sua posição de referência ou interromper a aproximação dos pontos de referência e iniciar novamente o DRF.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20054 [Canal %1:] Eixo %2 índice incorreto para eixo de indexação em JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: 1. O eixo de indexação indicado deverá ser posicionado de forma incremental no modo JOG (para 1 posição de indexação). No entanto, não há mais nenhuma posição de indexação na direção selecionada.

2. O eixo encontra-se na última posição de indexação. No modo incremental foi atingido o limite da área de trabalho ou o limite de fim de curso por software sem que exista uma posição de indexação onde se possa parar.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir (completar) a lista das posições de indexação através dos dados de máquina

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

ou redefinir os valores para o limite da área de trabalho ou o limite de fim de curso por software.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20055 [Canal %1:] Fuso principal inexistente em modo JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: O eixo indicado deverá ser posicionado como eixo de máquina, no modo JOG, com avanço por rotação, mas no entanto, não foi definido qualquer fuso principal a partir do qual o número real de rotações pudesse ser retirado.

Reação: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Caso o avanço por rotação também deva estar ativo no modo de operação JOG, tem que ser declarado um fuso principal através do dado de máquina específico de canal MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND. Depois deve-se abrir uma tela na área de PARÂMETROS do comando com as sofkeys 'DADOS DE AJUSTE' e 'DADOS JOG', onde se deve selecionar a função G G95. O avanço JOG pode então ser introduzido em [mm/U]. (Se for programado 0 mm/U como avanço JOG, o comando toma o valor de velocidade do MD específico de eixo MD32040 $MA_JOG_REV_VELO ou no caso de avanço rápido MD32050 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).

O avanço por rotação no modo JOG é desativado, ao mesmo tempo que se muda a função G de G95 para G94.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20056 [Canal %1:] Eixo %2 não é possível avanço por rotação devido ao eixo/fuso %3 estar parado

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Um eixo deve ser deslocado no JOG com taxa de avanço de rotação. No entanto, a taxa de avanço do fuso/eixo a partir da qual a taxa de avanço será derivada é 0.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:

- Desloque o fuso/eixo a partir do qual a taxa de avanço deve ser derivada.
- Desmarque a taxa de avanço de rotação G95 no JOG através da tela de configurações.
- Desmarque a taxa de avanço de rotação G95 nos dados de configuração SD41100 $SN_JOG_REV_IS_ACTIVE.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20057 [Canal %1:] Bloco %2 velocidade de rotação do eixo/fuso %3 é menor ou igual a zero

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi programado para um eixo/fuso um avanço por rotação, mas não foi programada qualquer velocidade ou o valor programado é menor que ou igual a zero.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Você tem as seguintes possibilidades de cancelar o alarme;
- Corrija o programa de peças
- Especifique um avanço correto para os eixos do PLC na interface VDI,
- Especifique um avanço para eixos oscilantes no SD43740 $SA_OSCILL_VELO.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20058 [Canal %1:] Eixo %2 avanço por rotação: ilegal fonte de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Um eixo/fuso está para ser movimentado em avanço por rotação. O eixo/fuso de referência definido no SD 43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE refere-se a si próprio. O acoplamento resultante não pode ser efetivado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A referencia eixo/fuso deve ser modificada de acordo no SD 43300.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20059 [Canal %1:] Eixo %2 já está ativo devido a %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa

Explicação: O eixo (eixo de máquina, eixo geométrico ou eixo de orientação) está para ser deslocado no modo de operação "Automático&Jog" (veja MD10735 $MN_JOG_MODE_MASK) utilizando as teclas de direção ou o nônio. Isto não é possível, porque (veja parâmetro 3):
1. o eixo está ativo como fuso de rotação
2. o eixo é um eixo de PLC
3. o eixo está ativo como eixo recíproco assíncrono
4. o eixo está ativo como eixo comando
5. o eixo está ativo como eixo escravo.
6. o quadro se aplica para rotação do sistema de coordenas e um eixo envolvido no movimento requerido do eixo geométrico não está disponível para isso.
7. uma rotação de eixo container foi ativada via link da NCU
Nota: Este alarme identifica um eixo incapaz de se mover em JOG, mas que tenha recebido um comando. Neste caso, a NCK não procederá de acordo com "JOG interno".

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aguarde o deslocamento do eixo ou aborte com cancelamento de distância a percorrer ou RESET.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20060 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser posicionado como eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo

Explicação: O eixo não está no momento na condição de 'Eixo geométrico'. Não pode portanto ser posicionado em modo JOG como eixo geométrico.

Se na tela de 'Posição' estiver presente a abreviatura WKS (sistema de coordenadas referido a peça), apenas os eixos geométricos podem ser posicionados através das teclas de direção! Se por outro lado estiver presente a abreviatura MKS (Sistema de coordenadas referido à máquina) todos os eixos de máquina podem ser posicionados através das teclas de direção do painel de comando.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os passos de operação para saber se de fato os eixos geométricos deverão ser posicionados, do contrário, comutar para eixos de máquina via tecla 'WKS/MKS' no painel de comando.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20062 [Canal %1:] Eixo %2 está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo indicado já é deslocado como eixo de máquina. Por isso que não pode ser operado como eixo geométrico.

O deslocamento de um eixo pode ser realizado em modo JOG através de 2 interfaces diferentes.

1. como eixo geométrico: através da interface específica de canal DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (teclas de deslocamento -/+)

2. como eixo de máquina: através da interface específica de eixo DB380x DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/Menos)

Com o painel standard de comando da máquina não é possível operar simultaneamente um eixo como eixo de máquina e eixo geométrico!

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Não iniciar o movimento como eixo geométrico até que o movimento de posicionamento como eixo de máquina tenha sido concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20064 [Canal %1:] Eixo %2 Não é permitida a seleção de vários eixos com ângulo de cone ativo.

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Com o ângulo de cone ativo, em um determinado momento, somente pode ser deslocado um eixo geométrico no modo de operação JOG através de teclas de deslocamento. Um deslocamento simultâneo de um eixo geométrico também não é permitido como eixo de máquina.

Reação: NC não está pronto.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Partida do eixo geométrico somente quando o movimento de deslocamento do outro eixo geométrico ou eixo de máquina for concluído.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20065 [Canal %1:] Fuso mestre não definido para os eixos de geometria no modo de operação JOG

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: O eixo indicado deve ser deslocado como eixo de geometria no modo de operação JOG, com avanço rotativo, mas não há nenhum fuso mestre definido onde o número de rotações real pode ser obtido.

Reação: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Se o avanço de rotação também deverá estar ativo no modo de operação JOG, então deverá ser declarado um fuso-mestre através do dado de máquina MD20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND específico de canal. Depois deverá ser aberta uma tela na área de operação "PARÂMETROS" com as softkeys "DADOS DE AJUSTE" e "DADOS JOG" onde é selecionada a função G95. O avanço JOG pode ser especificado em [mm/rot.]. (Se for especificado 0 mm/rot. para o avanço JOG, o comando incorpora o valor do dado de máquina MD32050 $MA_JOG_REV_VELO específico de eixo ou na sobreposição de avanço rápido MD32040 $MA_JOG_REV_VELO_RAPID).

O avanço de rotação é desativado no modo JOG quando a função G95 é passada para G94.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20070 [Canal %1:] Eixo %2 limite de fim de curso por software %3 posição final programada %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de eixo

%3 = "1+" ou "1-" para chaves fim de curso de software 1, "2+" or "2-" para chaves fim de curso de software 2,

%4 = Posição final programada

Explicação: O eixo é deslocado como um eixo de posicionamento concorrente pelo PLC para a posição limite. A posição de destino está atrás do respectivo fim de curso de software. Não há deslocamento.

Com uma mensagem adicional ao alarme 20140, o eixo e deslocado como um eixo de comando.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Especificar uma posição de destino menor. Modificar o MD de fim de curso por software. Se necessário, ativar outros fins de curso de software. Recue o eixo via JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20071 [Canal %1:] Eixo %2 limite da área de trabalho %3 posição final %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de eixo

%3 = '+' ou '-'

%4 = Posição final programada

Explicação: O eixo indicado é movimentado como "eixo de posicionamento concorrente" para a posição programada e é invadida a respectiva limitação de área de trabalho ativa do eixo. Não ocorre nenhum deslocamento.

Como mensagem adicional ao alarme 20140 o eixo é deslocado como eixo de comando.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Especificar uma posição de destino menor.

- Desativar limitação da área de trabalho.
- Ajuste a limitação da área de trabalho diferentemente.
- Recue o eixo em JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20072 [Canal %1:] Eixo %2 não é um eixo de indexação

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de eixo

Explicação: O eixo indicado é operado como 'eixo de posicionamento concorrente'. A sua posição desejada foi parametrizada no FC INDEX-AXIS como número de posição de indexação, porém o eixo não é um eixo de indexação.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Utilizar o FC EIXO-POS para eixos lineares e circulares ou declarar o eixo como eixo de indexação. Dados de máquina correspondentes para declaração de eixo de indexação:
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

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20073 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser reposicionado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explicação: O eixo de posicionamento concorrente não pode ser posicionado, uma vez que já foi reiniciado através da interface VDI e ainda está ativo. Não se realiza qualquer movimento de reposicionamento, o movimento ativado pela interface VDI permanece sem ser influenciado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20075 [Canal %1:] Eixo %2 oscilação não é possível no momento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explicação: O eixo não pode no momento executar qualquer movimento de oscilação, porque ele já se encontra em processo de posicionamento, p.ex., no modo JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Terminar o outro movimento de posicionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20076 [Canal %1:] Eixo %2 alteração do modo de operação não é possível durante movimento de oscilação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explicação: O eixo está executando um movimento oscilatório. A alteração do modo de operação não é possível, porque a oscilação não é permitida no modo selecionado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Não ativar uma alteração de modo desse tipo. Deixar que o PLC controle o eixo e no programa de intertravamento, assegurar-se que o eixo termine o movimento oscilatório antes de uma alteração de modo de operação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20077 [Canal %1:] Eixo %2 posição programada %4 situa-se além do limite de fim de curso de software %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição de destino

Explicação: O eixo está sendo operado como eixo de oscilação e a posição final (posição de inversão ou posição final) situa-se além do respectivo limite de fim de curso por software. O eixo não foi movimentado.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Especificar uma posição final mais próxima.
Alterar o MD de limite de fim de curso por SW.
Ativar eventualmente outro limite de fim de curso do SW.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20078 [Canal %1:] Eixo %2 posição programada %4 situa-se além do limite da área de trabalho %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição de destino

Explicação: O eixo está sendo operado como eixo de oscilação e a posição final (posição de inversão ou posição final) situa-se além do respectivo limite da área de trabalho. O eixo não movimentou.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Indicar uma posição final menor.
Desativar a demarcação do campo de ação.
Regular de outro modo a demarcação do campo de ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20079 [Canal %1:] Eixo %2 Percurso de oscilação %3 <= 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = Comprimento

Explicação: O eixo está sendo posicionado como eixo de oscilação e a distância a percorrer é menor que ou igual a zero, p.ex., ambos os pontos de inversão encontram-se em posição idêntica, um ponto de inversão foi deslocado em sentido oposto ao sentido do pêndulo ultrapassando o outro ponto de inversão. Não ocorreu nenhum movimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Indicar a posição final correta (posição de inversão, posição final).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20080 [Canal %1:] Eixo %2 manivela eletrônica não foi parametrizada para correção de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo

Explicação: Não foi configurado nenhum nônio para o eixo indicado após a sobreposição de movimento pelo nônio ter sido iniciado, no modo automático. Se o identificador do eixo não estiver presente no alarme com sobreposição de velocidade ativa FD>0, significa que o primeiro eixo geométrico não foi definido no canal. Neste caso, o bloco é executado sem a interferência do nônio.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Caso se pretenda uma interferência do nônio nas trajetórias e deslocamentos do eixo, será necessário ativar um nônio.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20082 [Canal %1:] Eixo %2 limite da área de trabalho específico do sistema de coordenadas %3 posição final %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição final

Explicação: O eixo indicado é operado como "eixo de posicionamento concorrente" e o respectivo limite de área de trabalho específico de coordenadas que está ativo do eixo foi violado. Não é executado nenhum deslocamento.
O eixo é deslocado como eixo de comando com uma mensagem adicional ao alarme 20140.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Especificar uma posição de destino menor.
- Desativar limitação da área de trabalho.
- Ajuste a limitação da área de trabalho diferentemente.
- Recue o eixo em JOG.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20083 [Canal %1:] Eixo %2 A posição programada %4 está atrás do limite de área de trabalho específico de coordenadas %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de eixo
%3 = '+' ou '-'
%4 = Posição final

Explicação: O eixo é deslocado como eixo de movimento alternado e a posição de destino (posição de inversão ou posição final) está atrás do respectivo limite de área de trabalho específico de coordenadas. Não é executado nenhum deslocamento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Indicar uma posição final menor.
Desativar a demarcação do campo de ação.
Regular de outro modo a demarcação do campo de ação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20085 [Canal %1:] Nônio de contorno: direção de deslocamento ou sobrepassagem não permitida do início do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Deslocamento ao longo do percurso ocorre com o nônio de contorno no sentido contrário da direção de posicionamento programada e o ponto inicial da trajetória no começo de bloco foi atingido.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Girar o nônio em sentido contrário.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20090 Eixo %1 ativação do limite fixado não é possível. Verificar a linha de programa e os

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: 1) A função "deslocamento para o limite fixo " foi programada com FXS[AX]=1, mas o eixo (ainda) não a contempla. Verificar o dado de máquina MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE. Esta função não está disponível para eixos gantry e eixos simulados.

2) Com a seleção, não foi programado nenhum movimento para o eixo AX. AX é um denominador de eixo de máquina.

3) É sempre necessário programar um movimento de deslocamento, no bloco de seleção, para o eixo/fuso para o qual a função "deslocamento para o limite fixo " foi ativado.

O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

- Verificar o tipo de eixo.
- Verificar MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE
- Falta um movimento de eixo no bloco de aproximação?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20091 Eixo %1 não atingiu o limite-fixo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Ao tentar um deslocamento para um limite fixo, a posição final programada foi atingida ou o movimento de posicionamento foi interrompido. O alarme pode ser cancelado através do dado de máquina MD37050 $MA_FIXED_STOP_ALARM_MASK.

O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Corrigir o programa de peças e a configuração:

- O bloco de posicionamento foi interrompido?
- Se a posição do eixo corresponder à posição final programada, deve-se corrigir a posição final.
- Se a posição final programada se encontrar na peça, tem que se verificar o critério de ativação.
- O desvio do contorno que conduz à ativação foi dimensionado com valor muito grande? O limite de torque foi dimensionado com valor muito elevado?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20092 Eixo %1 modo deslocamento para limite fixo ainda está ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Procurou-se mover o eixo enquanto ele se encontra no limite ou enquanto o cancelamento da função ainda não foi concluído.

O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Verificar os seguintes pontos:

- O eixo no limite fixo também é comandado através de um movimento de posicionamento de eixos geométricos?
- Ocorreu uma seleção apesar do eixo se encontrar parado no limite?
- O processo de desativação foi interrompido com RESET?
- O PLC comutou os sinais de reconhecimento?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20093 Eixo %1 foi ativada a monitoração de parada, no ponto final do limite fixo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A posição do eixo encontra-se fora da janela de parada, desde a seleção efetuada.

O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

- Verificar os componentes mecânicos, ex. limitador danificado? A peça a ser segurada se soltou?
- A janela de posição para a monitoração de parada é muito pequena (MD37020 $MA_FIXED_STOP_WINDOW_DEF) (SD43520 $SA_FIXED_STOP_WINDOW). Valor padrão é de 1 mm em cada caso.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20094 Eixo %1 modo deslocamento para limite fixo foi interrompido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A função foi interrompida. Possíveis causas:

- Devido à ocorrência de um bloqueio de impulsos, o torque não pode ser mantido por mais tempo.
- O PLC removeu as confirmações.

O sistema variável $VA_FXS_INFO contém informações adicionais a respeito do motivo pelo qual a função foi cancelada.

O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar)

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Verifique se
- Há um bloqueio de impulsos vindo da fonte regenerativa ou do PLC?
- Foram cancelados os bits de confirmação pelo PLC, apesar da NCK não ter exigido qualquer desativação?
Leia o sistema variável $VA_FXS_INFO e interprete as informações adicionais.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20095 Eixo %1 torque ilegal, torque atual %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Torque atual quando da seleção de teste de freio

Explicação: O torque atual quando da seleção do teste de freio não pode ser mantido com esta parametrização.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a parametrização para a funcionalidade teste de freio:
- O torque fornecido para o contra-peso no dado de máquina do acionamento p1532 deve ser aproximadamente o mesmo que o torque atual de frenagem. O torque atual de frenagem é visualizado no texto de alarme.
- O torque ajustado para o teste de freio MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE deve ser maior que o torque de frenagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20096 Eixo %1 teste de freio falhou, inf. adicional %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Informação do erro baseado em $VA_FXS_INFO

Explicação: O teste de freio detectou um problema. Em "informações adicionais" há maiores detalhes sobre as causas deste alarme. A explicação pode ser encontrada na documentação sobre a variável de sistema $VA_FXS_INFO
Informações adicionais:
0: Nenhuma informação adicional está disponível.
1: O eixo não é de PLC nem eixo auxiliar.
2: Posição final programada encontrada.
3: Interrompido por um NC RESET (tecla reset).
4. Movido para fora da janela de monitoração.
5. Redução de torque rejeitada pelo acionamento.
6. O PLC cancelou as habilitações.
7: O Parâmetro p2003 do SINAMICS é zero, ou telegrama sem dados do torque.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique as condições adicionais do teste de freio, veja "informações adicionais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20097 Eixo %1 direção incorreta de deslocamento para teste de freio

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Devido a direção de deslocamento selecionada, o teste de freio para o torque de carga atual é executado com um torque incorreto.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Execute o teste de freio para a outra direção de deslocamento.

- Ajustar o parâmetro de acionamento p1532 para o raio do peso atual. O alarme irá ocorrer apenas se o torque atual divergir do parâmetro p1532 mais de 7.5% do MD36966 $MA_SAFE_BRAKETEST_TORQUE quando o freio for liberado.

- Ativar a determinação automática do torque de carga no início do teste de freio via MD36968 $MA_SAFE_BRAKETEST_CONTROL, Bit 0 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20120 Eixo %1: excesso de relações definidas para compensação de erro cruzado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Compensação interpolada com tabelas. Para cada eixo, o número máximo de relações de compensação definidas não podem ser maior que a quantidade de eixos que existem no sistema. Com este alarme a compensação interpolada do eixo é automaticamente desligada.

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os parâmetros das tabelas $AN_CEC_OUTPUT_AXIS e corrigir e/ou desligar uma ou mais tabelas (SD41300 $SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20121 Eixo %1: Erro de configuração na tabela de compensação %2

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Tabela de compensação

Explicação: Compensação interpolada com tabelas. Os valores da tabela indicada não são permitidos. Como variáveis do sistema são válidas $AN_CEC_MAX >= $AN_CEC_MIN e $AN_CEC_STEP != 0. Esta tabela é desligada automaticamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados característicos da tabela de compensação. Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a tabela ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20122 Tabela para compensação de erro cruzado %1:

Parâmetros: %1 = Tabela de compensação

Explicação: Compensação interpolada com tabelas. Atribuição dos eixos de entrada ou saída indicada na tabela não é permitida. $AN_CEC_INPUT_AXIS e $AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0 aplicar ao sistema de variáveis e ambas devem se referir a eixos válidos. Esta tabela é desligada automaticamente.

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir a parametrização de eixos na tabela de compensação. Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a tabela ($SN_CEC_TABLE_ENABLE) ou desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20123 Eixo %1 parametrização com diferentes eixos de saída na tabela para compensação de erro cruzado a ser multiplicado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Compensação interpolada com tabelas. As duas tabelas cujas saídas deverão ser multiplicadas umas pela outra têm diferentes eixos de saída configurados à elas. A compensação neste eixo automaticamente cancelada.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados característicos das tabelas de compensação ($AN_CEC_OUTPUT_AXIS e $AN_CEC_MULT_BY_TABLE).
Se o erro não puder ser encontrado, o alarme pode ser suprimido desligando a compensação no eixo ($MA_CEC_ENABLE) ou nas tabelas ($SN_CEC_TABLE_ENABLE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20124 Eixo %1 soma dos valores de compensação está sendo limitada

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A soma dos valores de compensação de todas as tabelas atribuídas ao eixo excedeu o valor limite MD32720$MA_CEC_MAX_SUM e teve que ser limitada. Como resultado podem ocorrer erros de contorno.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os dados característicos das tabelas de compensação que foram atribuídas ao eixo.
Verificar as curvas características nas tabelas ($AN_CEC).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20125 Eixo %1: variação muito rápida do valor de compensação

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O valor de compensação alterou-se mais rápido do que o que foi permitido em MD32730 $MA_CEC_MAX_VELO. Este teve que ser temporariamente limitado. O percurso faltante é recuperado posteriormente, no entanto, erros de contorno podem ter ocorrido.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os dados característicos das tabelas de compensação que foram atribuídos ao eixo.
Verificar as curvas características nas tabelas ($AN_CEC). Possivelmente um dos eixos de entrada também se moveu mais rápido do que o previsto.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

20130 [Canal %1:] Monitoração do túnel de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: A ponta da ferramenta abandonou o túnel formado em volta do contorno programado, ou seja, a distância entre a ponta da ferramenta e o contorno programado foi maior que o indicado no MD21050 $MC_CONTOUR_TUNNEL_TOL.
O alarme pode ser configurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (Canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verifique os seguintes pontos:
1. A máquina está trabalhando em ordem ? Isto é, o alarme não foi ativado devido a dificuldade de movimento do eixo, quebra de ferramenta ou colisão?
2. Se a máquina estiver em ordem, reduzir a velocidade ou melhorar os ajustes do acionamento.
3. Aumentar eventualmente o túnel e observar o erro via saída analógica para melhor determinar sua causa.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

20138 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o deslocamento do eixo de comando %4 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explicação: O eixo que deve ser cruzado por uma ação síncrona não está disponível.
As seguintes causas são possíveis:
- O eixo está sendo ou será cruzado pelo programa NC.
Este movimento também pode ser feito indiretamente através do modo de curso contínuo ou quadro ativo.
- O eixo pode ser ativamente atribuído por conta de uma função (ex. programação do ajuste servo-parâmetro)
- Um movimento sobreposto está ativo para o eixo.
- O eixo está ativo como um eixo subsequente de um acoplamento.
- Uma compensação interpolar, como uma compensação de temperatura, está ativa para o eixo.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20139 [Canal %1:] Bloco %2 movimento-ação síncrona: %3 marca inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Ativar ou desativar uma marca em movimento de ação síncrona não é permitido.
Causas possíveis:
SETM(): Número máximo de marcas excedido; marca já foi ativada.
CLEARM(): A marca especificada não está dentro da faixa de valores permitida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: SETM(): utilize marcas dentro da faixa de valores; não ative marcas novamente.
CLEARM(): utilize marcas dentro da faixa de valores.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20140 [canal %1:] Deslocamento do eixo de comando %2; veja o alarme de NC %3, parâmetro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo
%3 = Alarme NC
%4 = Parâmetros adicionais

Explicação: Um alarme NC foi detectado para um eixo de comando, que deve ser deslocado a partir de uma ação sincronizada. Este alarme é emitido no 3° parâmetro como um número de alarme da HMI. O parâmetro 4 pode fornecer informações adicionais.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Veja informações de ajuda dos alarmes adicionais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20141 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo %4 possui um tipo de eixo inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explicação: O comando solicitado não é permitido no atual status do eixo ou do fuso. O alarme ocorrerá no caso de comandos de eixos (POS, MOV), comandos para o fuso vindo de ações síncronas de movimento (M3/M4/M5, SPOS), movimento acoplado (TRAILON, TRAILOF) e acoplamento de valor de comando (LEADON, LEADOF).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Primeiro parar o eixo ou desativar o acoplamento, a seguir selecionar o novo status.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20143 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o eixo de comando %4 não pode ser iniciado, pois ele é controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo

Explicação: Ocorreu uma tentativa de comandar um eixo por meio de uma ação síncrona modal ou não modal. Este comando não é possível porque o eixo está sendo controlado pelo PLC.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Finalizar o controle do eixo pelo PLC retornando seu controle para o canal, ou iniciar o controle do eixo por meio de uma ação síncrona estática.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20144 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o acesso à variável de sistema não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Com a utilização de variáveis de sistema, é assumido que uma operação de leitura/escrita possa acessar aos dados necessários com êxito. Em caso de acessos a valores atuais de encoder ou entradas/saídas digitais o resultado depende da disponibilidade dos respectivos componentes de hardware. Se um acesso dentro das ações síncronas não fornecer qualquer valor válido, aparecerá o alarme 20144. Fora das ações síncronas o processo de leitura/escrita leva a uma parada do processamento do bloco até a aquisição dos valores. Na sequência o processamento de bloco é retomado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Antes de ler/gravar variáveis de sistema, assegure que é possível acessar, por exemplo, os componentes de hardware necessários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20145 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 erro aritmético

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: No cálculo de uma expressão aritmética para uma ação síncrona de movimento ocorreu um estouro (p.ex. divisão por zero).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrija a expressão incorreta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20146 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 excedeu-se nível de encadeamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: Para o cálculo de expressões aritméticas em ações síncronas de movimento utiliza-se uma pilha de operandos com tamanho fixamente ajustado. No caso de termos muito complexos pode ocorrer um estouro desta pilha.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrija a expressão incorreta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20147 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o comando %4 não permite ser executado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Comando de programa

Explicação: Um dos comandos no conjunto de ação sincronizada não pode ser executado, por exemplo não é possível executar um reset para a ação sincronizada específica.
Nível de medição 2
- A versão de embargo não permite a medição a partir de uma ação sincronizada
- O comando MEASA foi programado em uma ação sincronizada
- A medição já está ativa
- Erro de programação (consulte o alarme 21701)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Mude a ação sincronizada.
Nível de medição 2
Execute a tarefa de medição de um programa de peças primeiro, para melhorar o diagnóstico de erros. Não inclua a medida na ação sincronizada até que a primeira execução sem erros tenha sido executada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20148 [Canal %1:] Bloco %2 Ação síncrona de movimento: %3 erro interno %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do erro

Explicação: Um erro interno ocorreu durante um processamento de uma ação síncrona. O código de erro é enviado para auxílio ao diagnóstico. O código deve ser anotado e reportado ao fabricante da máquina.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Mude a ação sincronizada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20149 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento: %3 Índice %4 é ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Índice

Explicação: Um índice inválido foi usado para acessar uma variável na ação sincronizada por movimento. O índice inválido também será exibido.
Exemplo: ... DO $R[$AC_MARKER [1]] = 100
O erro ocorre se o valor do marcador 1 for maior que o número máximo permitido do parâmetro R.
E/S PROFIBUS/PROFINET:
Um índice de área de slot de E/S inválido foi usado durante a leitura/gravação de dados.
Causa:
1.: Índice de área de slot de E/S> = número máx. de áreas de slots de E/S disponíveis.
2.: O índice de área de slot de E/S faz referência a uma área de slot de E/S que não foi configurada.
3.: O índice de área de slot de E/S faz referência a uma área de slot de E/S que não foi liberada para variáveis do sistema.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Utilizar um índice válido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20150 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas : PLC finalizou o comando interrompido

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Indicação de que o PLC concluiu um comando interrompido (com mensagem de alarme) do gerenciamento de ferramentas - troca de ferramentas.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Este alarme é apenas informativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20160 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas : PLC pode finalizar apenas comandos incorretamente interrompidos

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Observe que o PLC queria interromper um comando ativo do gerenciamento de ferramentas (troca de ferramenta) ou que não há nenhum comando ativo para cancelamento.
O NCK rejeita pelos seguintes motivos:
- O status do canal está "ativo". O cancelamento não é permitido,
- O status do canal está "reset". Nada pode ser cancelado.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Este alarme é apenas informativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20170 [Canal %1:] Configuração ilegal para $AC_FIFO

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: A estrutura da variável FIFO $AC_FIFO1 - $AC_FIFO10 especificada pelos dados da máquina MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO, MD28262 $MC_START_AC_FIFO, MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO e MD28266 $MC_MODE_AC_FIFO não pode ser armazenada no campo de parâmetro R definido via MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Aumente o número de parâmetros R ou reduza o número de elementos FIFO.
Defina o MD da seguinte maneira: MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM = MD28262 $MC_START_AC_FIFO + MD28260 $MC_NUM_AC_FIFO * (MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO + 6)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

20200 [Canal %1:] Número do fuso inválido %2 na correção geométrica precisa da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal, canal de destino
%2 = Número do fuso

Explicação: Não existe qualquer atribuição de eixo/ fuso, para o fuso indicado no comando PUTFTOC no canal de destino.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Modificar o programa no canal que registra a correção precisa da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20201 **[Canal %1:] Fuso %2 sem ferramenta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso

Explicação: Para que a correção precisa da ferramenta, para a ferramenta que se encontra no fuso possa ser tomada em consideração, tem que estar ativa uma parametrização de ferramenta/fuso. Este não é presentemente o caso para o fuso programado no canal de destino da correção precisa da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: 1. Alterar o programa de usinagem (escrita da correção precisa da ferramenta).
2. Introduzir a parametrização da ferramenta/fuso via programação:
- TMON (monitoração da ferramenta).
- GWPSON (seleção da ferramenta).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20203 **[Canal %1:] Não há ferramenta selecionada**

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Uma correção precisa de ferramenta, para a ferramenta ativa do canal %1, foi introduzida com a instrução PUTFTOC. Porém neste canal não há qualquer ferramenta ativa. Assim, a correção não pode ser efetuada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20204 **[Canal %1:] Instrução PUTFTOC não é permitida em FTOCOF**

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Foi introduzido via instrução PUTFTOC uma correção precisa de ferramenta para o canal %1. Neste canal a correção precisa da ferramenta não está ativa. FTOCON deve estar ativo no canal de destino do comando PUTFTOC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa no canal de usinagem: selecionar FTOCON para que o canal esteja pronto para a recepção do comando PUTFTOC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20205 **[canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; número de fuso %4 inválido**

Parâmetros: %1 = Número do canal, canal de destino
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do fuso

Explicação: No canal de destino não há nenhuma atribuição de eixos de fuso para o fuso indicado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

20302 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser atravessado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo exibido não pode ser atravessado como um eixo de usinagem em razão de o modo de Retração JOG ter sido selecionado no modo JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Cancele a retração JOG com RESET

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

20304 [Canal %1:] Eixo %2 não pode estar em transversal como um eixo geométrico

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Os eixos exibidos não podem estar em transversal como um eixo geométrico. O mesmo é parte de um movimento de retração no modo de retração JOG. O movimento solicitado do eixo geométrico conduziria a uma violação da direção de retarção permitida.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Cancele a retração JOG com RESET

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20306 [Canal %1:] O manual cartesiano transversal não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Não é possível o manual cartesiano transversal no modo de retração JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Cancele a retração JOG com RESET

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20308 [Canal %1:] O manual transversal no sistema de coordenadas SZS não está disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Não é possível o manual transversal no sistema de coordenadas SZS no modo de retração JOG.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Cancele a retração JOG com RESET

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

---

20310 [Canal %1:] O eixo transversal à %2 da posição especificada não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo exibido não pode ser transversal à posição inserida no modo de retração JOG.
É limitado à posição de interrupção quando a retração JOG foi selecionada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Posição transversal dentro das posições permitidas

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

21550 [Canal %1:] Eixo %2 movimento fora do limite de hardware não permitido. Causa: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Causa

Explicação: Foi feita a tentativa de recuar um eixo escravo de um acoplamento de eixo ou um eixo de saída de uma transformação através do eixo mestre ou eixo de entrada de uma transformação. Isto não é permitido na atual situação.
Possíveis causas:
1 sentido de recuo inadmissível
2 acoplamento não sincronizado
3 recuo não permitido para o acoplamento ativo
4 reservado
5 recuo não permitido para a transformação ativa

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.

Resolução: Soluções para a causa de erro:
1 Utilize outra direção de movimento
2 Desative o acoplamento e movimente os eixos de forma separada.
3 Desative o acoplamento e movimente os eixos de forma separada.
4 Reservado
5 Desative a transformação e movimente os eixos de forma separada.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

21600 Monitoração para ESR ativa

Explicação: Nenhuma.

Reação: NC não está pronto.
Visualização de alarme.
Todas as reações ao alarme são atrasadas pelo IPO cycle.

Resolução: A exibição pode ser suprimida com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit 16 = 1.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

21610 [Canal %1:] Eixo %2 encoder %3 limite de frequência excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = String (número do encoder)

Explicação: A freqüência máxima permitida especificada no dado de máquina específico de eixo MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] (n ... número de encoder, 1 ou 2) do encoder atualmente ativo (sinal de interface específico de eixo DB380x DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição da posição 1/2)) foi excedida. A referência do valor real para a posição mecânica de deslizamento pode ter se perdido.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Verificar o dado MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT [n] e o sinal de interface NC/PLC DB380x DBX1.5 / 1.6 (sistema de medição de posição 1/2).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

21611 [Canal %1:] Foi ativada parada/retrocesso estendido controlado pelo NC

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: Foi ativado 'Parada/retrocesso estendido controlado pelo NC'.

Reação: O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Todas as reações ao alarme específico de canal são atrasadas com este alarme, visualização de alarme.

Resolução: Reset

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21612 [Canal %1:] Eixo %2 habilitação resetada, Causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Causa do alarme

Explicação: Causas do alarme:
0: A causa do alarme não pode ser precisamente determinada.
1: Está faltando o sinal de interface DB380x DBX2.1 (Servo ativo)
2: Está faltando o sinal de interface DB380x DBX4001.7 (Pulso ativo)
3: O sinal de drive DB390x DBX4001.7 (Impulsos ativos) não está ajustado
4: O sinal de drive DB390x DBX4001.5 (Drive pronto) não está ajustado
5: Um sinal de drive DB390x DBX4000.4 (drive autônomo) não segue os pontos de ajuste NC
Um dos sinas de permissão de movimento (por exemplo, "Servo permitido", "Pulso permitido", a seleção estacionamento/codificador (somente para eixos) ou as ativações específicas do drive permitem que sejam zeradas para o eixo exibido. O alarme pode ser relatado com os eixos de posição, fuso para eixos do grupo geométrico.
Os eixos inseridos na coleção MD específico do canal MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB são vistos como eixos pertencentes ao grupo geométrico. A permissão Servo deve existir para todos os eixos geométricos disponíveis, independentemente de estarem em movimento ou não.
Ocorre em conexão com a função SAFETY: se uma interrupção de teste for executada com eixos conectados, o alarme será emitido se um comando de movimento do grupo ELG estiver pendente durante a interrupção de teste dos seguintes eixos.

Reação: O NC comuta para modo follow-up.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Controle dos sinais de interface DB380x DBX2.1 (habilitação do controlador), DB380x DBX4001.7 (habilitação de pulsos), controle dos sinais de acionamento DB390x DBX4001.7 (habilitar pulsos), DB390x DBX4001.5 (acionamento Ready), p. ex. com a indicação de estado do PLC na área de operação DIAGNÓSTICO. Controle da seleção de encoder (em eixos) assim como dos sinais liberados para controle em função do tipo de acionamento empregado.

No caso de falha do terminal que habilita o acionamento, consulte o cabeamento e o funcionamento do hardware (p. ex. funcionamento de relê) ou de outro procedimento na documentação do acionamento.

Para SAFETY: E emissão da mensagem de erro com acoplamento de valor atual ativo pode ser evitada com o aumento do MD36060 $MA_STANDSTILL_VELO_TOL (o valor padrão é 5mm).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21614 [Canal %1:] Eixo %2 limite de fim de curso de hardware %3 atingido

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = String (+, - ou +/-)

Explicação: Na interface NC/PLC foi definido o sinal DB380x DBX1000.1 und .0 (chave fim de curso de hardware Mais/Menos).

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

1. Para eixos que já estão referenciados a chave fim de curso de software 1 ou 2 deve ser acionada antes de ser alcançada a chave fim de curso de hardware. Verificar o dado MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS, MD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS, MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 e MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e a interface NC/PLC para a seleção DB380x DBX1000.3 / 1000.2 (1ª/2ª chave fim de curso de software Mais/Menos) e, se necessário, corrigir (programa de usuário PLC).

2. Caso o eixo ainda não esteja referenciado, então pode-se afastar o eixo em modo JOG no sentido contrário da chave fim de curso de hardware.

3. Verificar o programa de usuário PLC e a conexão do interruptor com o módulo de entrada do PLC, enquanto o eixo ainda não tiver alcançado a chave fim de curso de hardware.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21616 [Canal %1:] Bloco %2 movimento sobreposto na comutação de transformação

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: O movimento sobreposto em BCS (Sistema de coordenadas básico) altera o seu significado através da alteração da transformação e pode conduzir a movimentos de eixo não desejados.

Reação: Reação local ao alarme.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Cancelar o movimento sobreposto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21617 [Canal %1:] Bloco %2 transformação não permite deslocamento pelo pólo.

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: O deslocamento comandado passa pelo pólo ou por uma área proibida da transformação.

Reação: Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa de peças (se o alarme ocorreu em modo AUTO).

Para sair da posição de alarme, a transformação tem que ser desativada (o RESET não é suficiente, já que a transformação ainda permanece ativa).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21618 [Canal %1:] A partir do bloco %2 transformação ativa: movimento sobreposto é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: A parte correspondente ao movimento sobreposto nos eixos envolvidos na transformação é tão grande que o movimento calculado antecipadamente pelo comando já não corresponde suficientemente às relações reais da interpolação. As singularidades de movimento, a monitoração da área de trabalho e o LookAhead dinâmico possivelmente já não são corretos.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Com movimento sobreposto, mantenha uma distância de segurança do percurso suficientemente grande em relação aos polos e às limitações da faixa de trabalho.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21619 [Canal %1:] Bloco %2 transformação ativa: movimento não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado.

As causas de erro dependentes da transformação podem ser:

Para TRANSMIT: existe uma área circular ao redor do polo, em que o posicionamento não é possível. Essa área existe porque o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado até o polo.

A área é definida pelos seguintes fatores:

- Dados da máquina (MD249 .. $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_...)
- Correção ativa do comprimento da ferramenta (consulte $TC_DP ..).

A inclusão da correção do comprimento da ferramenta no cálculo depende do plano de trabalho selecionado (consulte G17, ..). A máquina permanece parada na borda da área onde o posicionamento não é possível.

Para TRAINT: houve uma tentativa de ativar uma transformação TRAINT com Y(WCS)<>0. (O eixo Y deve estar sermpre definido como WCS=0 ao chamar TRAINT).

Reação: Reação local ao alarme.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Modifique o programa de peças. Altere a correção do comprimento da ferramenta especificada incorretamente.

Observe que RESET sozinho não será suficiente se a transformação também permanecer ativa além de RESET.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21620 [Canal %1:] Eixo %2 Rampa de frenagem de emergência ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Uma rampa de frenagem de emergência foi ativada para eixos/spindle especificados.
As seguintes causas são possíveis para ativação da rampa de frenagem de emergência:
Alarme 26052: Velocidade de trajetória para funções auxiliares está muito elevada.
Alarme 1012 : Erro de sistema com ID 550006
Alarme 1016 : Erro de sistema com ID 550003, 550005 e 550010
Com o acoplamento mestre/escravo, o MD30132 $MA_IS_VIRTUAL_AX (o eixo é um eixo virtual) foi configurado.
Solicitação de frenagem com prioridade 13 foi soliictada pelo aplicativo OEM.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Reação local ao alarme.
O NC comuta para modo follow-up.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Remover ou eliminar a causa do alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21621 [Canal %1:] Bloco %2 O eixo de transformação constante %3 foi movido.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificador de eixo do canal

Explicação: Um eixo cuja posição deve permanecer constante para a transformação no bloco atual foi movido.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Altere o programa de peças se o alarme ocorreu no modo AUTO.
O alarme é cancelado com o RESET. Se a transformação foi mantida após o RESET, o eixo constante vai para transformação com sua posição nova. Caso este não seja o intuito, a transformação deve ser removida da seleção e a posição do eixo alterada neste estado. Dessa forma, a transformação pode ser reativada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21650 [Canal %1:] Eixo %2 movimento sobreposto não é permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi solicitado um movimento sobreposto para o eixo indicado, mas não permitido devido ao dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Desmarque o movimento sobreposto ou altere MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21660 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 conflito entre SYNACT:$AA_OFF e CORROF

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo

Explicação: No cancelamento do deslocamento de posição (offset) ($AA_OFF), via instrução de programa CORROF (<eixo>, 'AA_OFF') uma ação síncrona ativa foi detectada, que imediatamente acionou $AA_OFF para o eixo (DO_$AA_OFF [<eixo>]=<valor>). O cancelamento é executado e $AA_OFF não é ativado novamente.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21675 [Canal %1:] Bloco %2 Movimento ou alteração de direção de ferramenta não permitido, e $AA_TOFF ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Se um deslocamento estiver ativo na direção da ferramenta através de $AA_TOFF[i], não deve haver movimento de um eixo geométrico em um bloco no qual a orientação da ferramenta seja alterada de forma abrupta.
Alterações abruptas na orientação da ferramenta, pelo qual o movimento dos eixos geométricos podem ser programados simultaneamente, podem ocorrer, por exemplo, durante uma alteração de plano, de ferramenta ou de ativação e desativação de um condutor de ferramentas orientável.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Reação local ao alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: - Modifique o programa
- Programe TOFFOF()

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

21700 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 ponta de medição já se encontra deflexionada, flanco não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Explicação: O sensor programado sob a palavra-chave MEAS ou MEAW já está defletido e foi comutado. Para outro procedimento de medição, o sinal do sensor deve primeiro ser cancelado (posição de repouso do sensor de medição).
A exibição do eixo ainda não é importante por enquanto; para estágios posteriores de desenvolvimento, uma avaliação específica do eixo foi planejada.
Nota:
Se o comando MEAS ou MEAW for usado em conjunto com um sistema de simulação ou um comando com eixos simulados, então MD13231 $MN_MEAS_PROBE_OFFSET deve ser verificado no caso de um alarme.
O valor nesse dado de máquina desloca a posição de comutação MEAS e deve ser menor que o comprimento do percurso de medição programado.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verificar a posição de partida da medição e controlar os sinais do sensor de medição na interface PLC DB2700 DBX1.0 / .1 (apalpador de medição acionado Apalpador 1/Apalpador 2). O cabo e o conector estão em ordem?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21701 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 medição impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Explicação: Nível de medição 2 (MEASA, MEAWA, MEAC).
A medição programada está com um erro.
Possíveis causas:
- Modo de medição inválido
- Apalpador de medição inválido
- Encoder inválido
- Quantidade de flancos de medição inválida
- Flancos de medição iguais são programáveis apenas no modo 2
- Número Fifo inválido
- A quantidade de Fifos programados não corresponde com a quantidade de apalpadores utilizados na medição.

Outras causas:
Uma medição já está ativa (p. ex. de uma sincronização).

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Correção das medições.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21702 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 medição interrompida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Explicação: O bloco de medição terminou (a posição final programada para o eixo foi atingida), porém a ponta de medição ativa ainda não foi deflexionado.
Medição nível 2 (MEASA, MEAWA, MEAC)
Valores medidos não podem ser convertidos para o sistema de coordenadas referido a peça (zero peça). Os valores medidos do eixo geométrico, programado na tarefa de medição, estão somente disponível no sistema de coordenadas referido a máquina (zero máquina).
Causas:
Nem todos os eixos geométricos são programados nas tarefas de medição. Pelo menos um valor medido não está presente para a conversão de volta ao sistema de coordenadas referido a peça.
Outras causas:
As tarefas de medição programadas para todos os eixos geométricos não são idênticas.
Ao fazer medições sem aperto de mão, dois medidores devem estar disponíveis nos parâmetros do índice p0680 0 e 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os comandos de posicionamento no bloco de medição.
- É necessario em todos os casos de medidor ativado a comutação na posição do eixo especificado?
- Sensor de medição, cabo e conexões, distribuidor, e terminais estão em ordem ?
- O medidor está com os fios corretos e configurado no lado do hardware (p. ex., parâmetros p0488 e p0489 da unidade)?

Programar todos os eixos geométricos explicitamente, ou programar os deslocamentos com a instrução POS[eixo].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21703 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 ponta de medição não se encontra deflexionada, flanco não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número de bloco

Explicação: O apalpador de medição selecionado não está (!) defletido e por isso que não pode determinar nenhum valor de medição do estado não defletido até o estado defletido.
Medição nível 2 (MEAWA, MEASA, MEAC)
O estado defletido do apalpador de medição, no momento inicial da medição, é idêntico com o primeiro flanco de medição programado. A verificação somente é realizada em modo 2.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução:
- Verificar a ponta de medição
- Verificar a posição de partida para a medição
- Verificar o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21740 Valor de saída para saída analógica No. %1 limitado

Parâmetros: %1 = N.°. da Saída

Explicação: O campo de valores da saída analógica n é limitado através do dado de máquina MD10330 $MN_FASTIO_ANA_OUTPUT_WEIGHT[n].

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Com $A_OUTA[..] = x não programar valores superiores do que os permitidos no respectivo dado de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21760 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; funções auxiliares programadas em excesso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: O número de funções auxiliares programadas ultrapassou o número máximo permitido. Pode ocorrer o alarme juntamente com ações síncronas de movimento: o número máximo de funções auxiliares não pode ser ultrapassado no bloco de movimento e nas ações síncronas de movimento.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrigir o programa de peças.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

21800 [Canal %1:] Valor desejado de peças %2 atingido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Este alarme é ativado através do MD27880 $MC_PART_COUNTER, Bit 1. O número de peças contadas ($AC_ACTUAL_PARTS ou $AC_SPECIAL_PARTS) é o mesmo ou maior que o valor programado para quantidade de peças requisitadas ($AC_REQUIRED_PARTS). Simultaneamente é dado o sinal VDI de canal "Setpoint de peças alcançado". O valor para quantidade de peças contadas ($AC_ACTUAL_PARTS) é resetado, enquanto o valor do $AC_SPECIAL_PARTS é mantido.
Nota:
A comparação nominal-real das peças somente é realizada após o NC-Start.
Para isso é requerida a condição $AC_REQUIRED_PARTS > 0. Com um valor negativo do $AC_REQUIRED_PARTS
todas as contagens de peças ativadas através do MD27880 $MC_PART_COUNTER são congeladas no estado alcançado e a comparação de valores nominais e reais é descontinuada.

Reação: NC não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Apagar a mensagem de alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

21900 [Canal %1:] Conjunto %2 O cálculo CALCFIR não é possível para o eixo %3, causa: %4.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Identificação da causa

Explicação: O cálculo de CALCFIR não é possível para filtros FIR.
Causas:
1: Nenhum filtro de solavanco ativado no MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE.
2: Nenhum filtro de solavanco do tipo FIR parametrizado em MD32402 $MA_AX_JERK_MODE para a cadeia de filtros selecionada com MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT.
3: Nenhum filtro de solavanco do tipo FIR com janela Hamming parametrizado no MD32409 $MA_AX_JERK_FIR_WINDOW para a cadeia de filtros selecionada com MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT.
4: MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT não afeta a mesma cadeia de filtro do mesmo modo nos eixos do canal.
5: MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ não está no intervalo de 10 a 100 Hz para um modo dinâmico.
6: MD32431 $MAX_AX_JERK não está no intervalo de 5 a 500 m/s³ (ou 1,8 a 180 1/s³ para eixos rotativos em Advanced Mode) para um modo dinâmico.
7: Os valores não podem ser calculados
8: O ajuste do tempo de retardo do filtro não é possível porque o filtro de fase MD32890 $MA_DESVAL_DELAY_ENABLE não foi ativado.
9: O ajuste da amplitude do filtro não é possível porque as configurações CALCFIR são muito diferentes.

Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.
Parada do interpretador

Resolução: Ações corretivas para causas:
1: Ativar filtro de solavanco: MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE = TRUE
2: Selecionar o tipo de filtro passa-baixo FIR 5 no MD32402 $MA_AX_JERK_MODE
3: Selecionar a janela Hamming: MD32409 $MA_AX_JERK_FIR_WINDOW = 1
4: Selecionar a cadeia de filtros idêntica em todos os eixos do canal, consulte MD32404 $MA_CALCFIR_SELECT
5: Selecionar MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ no intervalo permitido de 10 a 100 Hz ou desativar o cálculo CALCFIR (MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ = 0 Hz)
6: Selecionar MD32431 $MA_MAX_AX_JERK na faixa permitida de 5 a 500 m/s³ (ou 1,8 to 180 1/s³ para eixos rotativos em Advanced Mode) ou desativar o cálculo CALCFIR (MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ = 0 Hz)
7: Por favor, informe o departamento pessoal/serviço autorizado
8: Ative o filtro de fase MD32890 $MA_DESVAL_DELAY_ENABLE = TRUE
9: Diminua MD32405 $MA_CALCFIR_FREQ ou aumente MD32406 $MA_CALCFIR_TOL.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22000 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 troca de gama não permitida em %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso
%4 = Gama velocidade

Explicação: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:
- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22001 [Canal% %1:] Conjunto %2 Eixo %3: tempo de frenagem %6 [s] maior que o tempo de Stop D. Razão: %5.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Razão | Tempo(s) de frenagem

Explicação: A resposta dinâmica do eixo atual e/ou o tempo parametrizado Stop D não é suficiente para parar no momento que um Stop D é emitido.

Nota:

O parâmetro 4 contém as descrições dos parâmetros 5 e 6 separadas pelo caractere "|".

Parâmetro 5 = causas, valores possíveis:

1: MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL muito baixo

2: MD32431 $MA_MAX_AX_JERK muito baixo

3: Redução excessiva da aceleração programada com ACC ou subsequente ao FXST.

4: Redução excessiva de jerk programado com JERKLIMA.

Parâmetro 6 = tempo de frenagem [s]

O tempo exibido é o tempo de frenagem esperado deteminado para o tipo de movimento atual ou a configuração de resposta dinâmica do eixo.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Para monitoramento de SI 'NC-based':

Aumentar MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D.

Para monitoramento de SI 'drive based':

Aumentar o tempo Stop D na unidade propulsora (p9553).

Aumentar MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL e MD32431 $MA_MAX_AX_JERK.

Aumentar a aceleração programada (ACC) ou solavanco (JERKLIMA).

Corrigir a redução de torque e de aceleração como resultado do FXST.

O alarme pode ser suprimido via MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 13.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22002 [Canal %1:] Fuso %2: Tempo de frenagem %6 [s] maior que o tempo de Stop D com o estágio de transmissão %3. Razão %5

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do fuso

%3 = Gama velocidade

%4 = Razão | Tempo(s) de frenagem

Explicação: O valor da resposta dinâmica configurado para o spindle e/ou o tempo parametrizado do Stop D não é suficiente para parar no momento do disparo de um Stop D.

Parâmetro 3 contém a gama a qual o tempo de frenagem da resposta dinâmica configurada mais excede o tempo do Stop D.

Nota:

Parâmetro 4 contém as descrições dos parâmetros 5 e 6 separadas pelo caractere "|".

Parâmetro 5 = causa, valores possíveis:

10: Resposta dinâmica para controle de velocidade: MD35130 $MA_GEAR_STEP_MAX_VELO_LIMIT, MD35200 $MA_GEAR_STEP_SPEEDCTRL_ACCEL

11: Resposta dinâmica para controle de velocidade: MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35210 $MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL. redução da aceleração excessiva programada subsequente ao FXST.

21: Resposta dinâmica para rosqueamento G331, G332: MD35135 $MA_GEAR_STEP_PC_MAX_VELO_LIMIT, MD35212 $MA_GEAR_STEP_POSCTRL_ACCEL2

Parâmetro 6 = tempo de frenagem [s]

O tempo exibido é o tempo de frenagem esperado determinado pelos varlore sde resposta dinâmica atuais do fuso.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Para monitoramento de SI 'NC-based':

Aumento de MD36953 $MA_SAFE_STOP_SWITCH_TIME_D ou redução do tempo de frenagem alterando a configuração dinâmica do fuso.

Para monitoramento de SI 'drive based':

Aumento do tempo Stop D na unidade propulsora (p9553)

Redução do tempo de frenagem alterando a configuração dinâmica do fuso.

O alarme pode ser suprimido via MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2, bit 13.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22005 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; fuso %4, gama de velocidades não configurada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do fuso

Explicação: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1° bloco de dados de marchas de transmissão. O número de marchas de transmissão foi configurado no dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Exemplos para a ocorrência do alarme com 3 marchas de transmissão ajustadas (MD 35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS = 3):
* ... O DO M44 ou DO M45 é programado em ações de sincronização para o respectivo fuso
* ... O DO M70 é programado e o dado de máquina MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça: Somente podem ser engatadas marchas de transmissão admissíveis que também estão de acordo com o dado de máquina MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.
Limitar a configuração M70 (MD 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE) no MD35090 $MA_NUM_GEAR_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22006 [Canal %1] Bloco %2 Ação do movimento sincrônico %3 Fuso %4 não é possível a mudança no estágio da engranagem.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Número do fuso

Explicação: Uma troca de gama para o fuso não será executada, se:
- corte de rosca (G33, G34, G35) estiver ativa
- o fuso estiver ativo como mestre ou escravo em um acoplamento
-o fuso estiver sendo posicionado

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: A faixa de rotação é ajustada antes do passo de usinagem correspondente.
Se for necessário, entretanto, trocar a gama de rotação dentro de uma das funções acima mencionadas, esta função deve ser desligada durante a troca de gama. Corte de rosca é desativada com G1; acoplamento de fuso é desligado com COUPOF; a operação de posicionamento do fuso é cancela com M3, M4 ou M5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22010 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 o estágio de engrenamento atual é diferente do estágio requisitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: A troca de gama requisitada foi concluída. O atual estágio de engrenamento reportado pelo PLC não corresponde ao estágio solicitado pelo NC. Nota: sempre que possível o estágio de engrenamento deverá ser acoplado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir o programa do PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22011 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 troca para o estágio de engrenamento programado não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: Quando do cancelamento da função 'Avanço de teste' (DryRun), 'Teste de programa' (Program test) e 'Procura via programa de teste' (SearchRunByProgTest), não é possível trocar posteriormente o estágio de engrenamento, no módulo REPOS, a um anterior estágio de engrenamento. Este é o caso, se no bloco de cancelamento, o fuso não estiver ativo em controle de velocidade, estiver em segmento, ou envolvido em alguma transformação. A posterior troca de gama com o cancelamento das funções anteriormente mencionadas é evitada zerando o bit 2 do dado de máquina $MA_SPIND_FUNCTION_MASK 35035 SPIND_FUNCTION_MASK.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Alterar no bloco de cancelamento, ou em procura de bloco, no bloco procurado, para o modo de controle de velocidade do fuso (M3, M4, M5, SPCOF). Zerar o bit 2 do dado de máquina MD35035 $MA_SPIND_FUNCTION_MASK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22012 [Canal %1:] Bloco %2 fuso mestre %3 no modo de simulação.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre

Explicação: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se o fuso/eixo mestre está no modo de simulação e o fuso/eixo secundário não está neste modo.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Passar o fuso/eixo secundário para o modo de simulação ou não simular o fuso/eixo mestre (MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 3 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22013 [Canal %1:] Bloco %2 fuso secundário %3 no modo de simulação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Explicação: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se o fuso/eixo secundário está no modo de simulação e o fuso/eixo mestre não está neste modo.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Passar o fuso/eixo mestre para o modo de simulação ou não simular o fuso/eixo secundário (MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE). Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 4 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22014 [Canal %1:] Bloco %2. a dinâmica do fuso mestre %3 e o fuso secundário %4 é muito variável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso mestre
%4 = Número do fuso secundário

Explicação: No acoplamento não pode ser obtida nenhuma sincronização se os fusos/eixos variam muito em sua dinâmica. As dinâmicas dependem de muitos ajustes: controle básico feedforward, dados do bloco de parâmetros, primeiro de todos os fatores KV, tempo de balanceamento, etc., modo feedforward e parâmetros de ajuste do feedforward, modo de operação FIPO, filtro jerk e ajustes dinâmico do filtro, DSC ligado/desligado. Para isso também são considerados os seguintes dados de máquina: 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

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Utilizar fusos/eixos de mesma dinâmica. Se o ajuste diferente foi selecionado propositadamente, então o alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1 ou com a programação CP configurando CPMALARM[FAx] bit 5 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22015 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Falta de reposta dinâmica para o movimento suplementar

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Explicação: A diferença de movimento do fuso escravo não pode ser executada devido à falta na velocidade. O acoplamento está consumindo toda a resposta dinâmica. O fuso escravo já está girando em sua máxima velocidade. No programa uma paralização completa poderá ocorrer. O alarme pode ser suprimido com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit26 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 6 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Reduza a velocidade do fuso mestre

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22016 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Fuso na janela de aceleração reduzida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número do fuso secundário

Explicação: O fuso escravo é comandado através de controle de posição. Movimentos adicionais do fuso escravo não devem ultrapassar os limites lineares do motor utilizado. Em outros casos, desvios de contorno ou alarmes do servo podem aparecer. A monitoração se refere à configuração no dado de máquina MD35220 $MA_ACCEL_REDUCTION_SPEED_POINT. Se a situação é controlada pelo usuário, o alarme pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit25 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 7 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Utilize acoplamento do tipo VV e safeguard SPCOF para os fusos mestre e escravo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22018 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Monitoração de tempo: 'Sincronismo fino' não alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Explicação: Depois de alcançar o sincronismo de setpoint, o tempo até alcançar o sincronismo real será monitorado de modo fino.
Na janela de tempo definida através do MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] não foi alcançada a tolerância:
MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE e MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
A relação entre o MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[0] e o MD37210 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE ou o MD37230 $MA_COUPLE_VELO_TOL_FINE deve ser adaptada às condições mecânicas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22019 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 Monitoração de tempo: 'Sincronismo aproximado' não alcançado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Explicação: Depois de alcançar o sincronismo de setpoint, o tempo até alcançar o sincronismo real será monitorado de modo aproximado.
Na janela de tempo definida através do MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] não foi alcançada a tolerância:
MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE e MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
A relação entre o MD37240 $MA_COUP_SYNC_DELAY_TIME[1] e o MD37200 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE ou o MD37220 $MA_COUPLE_VELO_TOL_COARSE deve ser adaptada às condições mecânicas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22020 [Canal %1:] Bloco %3 Fuso %2 Não atingida posição de mudança do nível de transmissão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: Através da configuração do dado de máquina MD35010 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_ENABLE[AXn]=2, o fuso é deslocado até a posição armazenada no dadoMD35012 $MA_GEAR_STEP_CHANGE_POSITION[AXn] antes da troca da gama. A posição de troca de gama solicitada não foi alcançada.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Corrija a sequência no PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22022 [Canal %1:] Bloco %2 fuso %3 Marcha de transmissão %4 esperada para modo de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso
%4 = Gama velocidade

Explicação: A gama solicitada para o modo de eixo não está engatada.
No MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE existe uma gama configurada onde o fuso deverá encontrar-se em modo de eixo. Durante a mudança do fuso para o modo de eixo é feito o controle desta gama. Neste caso deve-se comparar a gama projetada com a mencionada pelo PLC (sinal de interface NC/PLC DB380x DBX2000.0 - .2 (Marcha real A até C)).
Este alarme aparece quando estas informações não forem iguais.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar M70 antes da passagem para o modo de eixo. Com isso a marcha de transmissão configurada no MD35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é engatada automaticamente.
Caso a marcha de transmissão configurada estiver ativa, não será solicitada nenhuma mudança de marcha. O M40 permanece ativo durante toda mudança de marchas de transmissão.
Observar MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22024 [Canal %1:] Bloco %2 Spindle %3 rosqueamento: sinal do PLC 'inverter M3/M4' alterado após %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso
%4 = Valor

Explicação: Ao carregar um bloco G331 foi detectado que o sinal de interface NC/PLC DB380x DBX2001.6 (inversão M3/M4) foi alterado durante a execução do programa de peça. Um alarme foi emitido para evitar a quebra da ferramenta. O valor atual do sinal de interface NC/PLC é apresentado como parâmetro 4.

Reação: Canal não está pronto.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Uma alteração na interface de sinal do NC/PLC DB380x DBX2001.6 (inversão M3/M4) durante a execução do programa de peça deve ser evitada.
Caso MD35035 SPIND_FUNCTION_MASK bit 22 estiver setado, o sinal de interface NC/PLC DB380x DBX2001.6 (inversão M3/M4) não será mais avaliado durante o rosqueamento com G331, g332. O alarme não é mais emitido. Observação! Setar o bit 22 significa uma alteração de função.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22025 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 sincronismo (2): Tolerância fina ultrapassada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Explicação: O sincronismo é monitorado uma vez que o critério de alteração de bloco 'FINE' foi encontrado. O valor do limite 'fino' definido com MD37212 $MA_COUPLE_POS_TOL_FINE_2 foi excedido por uma divergência de sincronismo no valor atual. O alarme pode ser cancelado com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 12 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] Bit8 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
O fuso/eixo escravo não está apto para seguir o fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22026 [Canal %1:] Bloco %2 Fuso/eixo escravo %3 sincronismo(2): Tolerância grossa ultrapassada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número de eixo-escravo/fuso

Explicação: O sincronismo é monitorado uma vez que o critério de alteração de bloco 'COARSE' foi encontrado. O valor do limite 'grosso' definido com MD37202 $MA_COUPLE_POS_TOL_COARSE_2 foi excedido por uma divergência de sincronismo no valor atual. O alarme pode ser cancelado com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 12 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 9 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
O fuso/eixo escravo não está apto para seguir o fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22030 [Canal %1:] Bloco %2 fuso escravo %3 Programação inválida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Fuso

Explicação: Para o fuso sincronizado com acoplamento do tipo VV, um movimento adicional do fuso escravo pode apenas ser programado com M3, M4, M5 e S... Os percursos criados pelas posições não podem ser mantidos com segurança para um acoplamento de velocidade, especialmente se não há o controle de posição. Se a precisão dimensional ou a repetibilidade não são importantes, o alarme podem ser cancelados através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit27 = 1

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Utilize fuso síncrono com acoplamento DV ou programe sentido de rotação e velocidade.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22033 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/spindle %3 Diagnóstico 'Correção de sincronismo' %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso
%4 = Diagnóstico

Explicação: Durante o "Correção de sincronismo" ocorreu a seguinte situação:
- Diagnóstico 1: Com o Reset de tecla é finalizado um movimento de correção existente.
- Diagnóstico 2: O movimento de correção foi cancelado.
- Diagnóstico 3: Gravação de valor de correção não permitido. O movimento de correção é parado.
- Diagnóstico 4: O movimento de correção é parado imediatamente. (p. ex. G74 Aproximação do ponto de referência)
- Diagnóstico 5: Retardo do movimento de correção: Valor de aceleração usado por outros movimentos.
- Diagnóstico 6: Retardo do movimento de correção: Velocidade usada por outros movimentos.
- Diagnóstico 7: Retardo do movimento de correção: a velocidade máxima é limitada em 0. Com a causa apresentada pela variável de sistema $AC_SMAXVELO_INFO[n].
- Diagnóstico 8: Retardo do movimento de correção: a aceleração máxima é limitada em 0. Com a causa apresentada pela variável de sistema $AC_SMAXACC_INFO[n].

O dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK ativa este alarme:
- Bit9 = 1 para diagnóstico 1 à 6
- Bit12 = 1 para diagnóstico 7 à 8

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Desativação do alarme com o dado de máquina MD 11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit9 = 0 ou Bit12 = 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22035 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo-escravo/fuso %3 O valor de correção não pode ser determinado (motivo %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Número de eixo-escravo/fuso

%4 = Razão

Explicação: A determinação do valor de correção ($AA_COUP_CORR[Sn]) desejada através do sinal de interface NC/PLC DB380x DBX5007.6 (acompanhamento da sincronização) não pode ser executada. O valor de correção não pode ser calculado de maneira adequada. Os motivos para isso podem ser:

- Motivo 1: O eixo escravo não é nenhum fuso configurado.
- Motivo 2: O acoplamento tem mais de um eixo mestre ativo.
- Motivo 3: O eixo mestre não é nenhum fuso configurado.
- Motivo 4: O fator de acoplamento (quociente de CPLNUM e CPLDEN) não é 1 nem -1.
- Motivo 5: CPLSETVAL = "cmdvel".
- Motivo 6: Um componente de movimento independente (sinal de interface NC/PLC DB390x DBX5002.4 = 1) do fuso escravo está ativo.
- Motivo 7: Não existe nenhuma sincronização definida por setpoint no fuso escravo.
- Motivo 8: A sincronização por setpoint teve uma nova queda.
- Motivo 9: O fuso escravo ou o fuso mestre é um eixo Link (NCU_LINK).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Para os motivos indicados temos as seguintes soluções:

- Motivo 1 até 5: O acoplamento deve ser reconfigurado / reprogramado.
- Motivo 6 e 7: Colocado o sinal de interface NC/PLC DB380x DBX5007.6 'acompanhamento da sincronização', aguarde até que os sinais de interface NC/PLC sejam DB390x DBX5003.4 'sincronização em andamento' = 0 e DB390x DBX5002.4 'movimento sobreposto' = 0.
- Motivo 8: Colocado o sinal de interface NC/PLC DB380x DBX5007.6 'acompanhamento da sincronização', aguarde até que o eixo/fuso escravo possa acompanhar os valores mestres.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22036 [Canal %1:] Bloco %2 eixo/spindle %3 Correção de sincronismo não é possível(causa %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

%3 = Eixo/número do fuso

%4 = Razão

Explicação: Atualmente a correção de sincronismo desejada não pode ser considerada pelo sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' ou através da descrição da variável $AA_COUP_CORR[Sn]. Os motivos para isso podem ser:

- Causa 1: A aproximação do ponto de referência ou a sincronização de marca zero para spindles está ativa.
- Causa 2: Está ativo a eliminação da correção de sincronismo.
- Causa 3: Não é permitido escrever.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Com a definição do sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' ou com a descrição da variável $AA_COUP_CORR[Sn], esperar até estarem novamente disponíveis os requisitos de processamento do valor de correção:

- Causa 1: Aproximação do ponto de referência / a sincronização de marca zero completa.
- Causa 2 : Eliminação da sincronização completa de correção.
- Causa 3 : Escrita permitida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22037 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/spindle %3 'Correção de sincronismo' está sendo ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso

Explicação: O sinal de interface VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' está sendo ignorado, pois o sinal de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' foi atribuído à 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Atribuir zero aos dois sinais de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' e VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo', antes que o último sinal possa ser alterado para 1 novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22038 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo/Spindle %3 'eliminar sincronização de correção' está sendo ignorado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo/número do fuso

Explicação: O sinal de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' está sendo ignorado, pois o valor atribuído à VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo' foi alterado para 1.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Atribuir zero aos dois sinais de interface VDI DB31..,DBX31.7 'eliminar sincronização de correção' e VDI DB31..,DBX31.6 'Correção de sincronismo', antes que o último sinal possa ser alterado para 1 novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22040 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 não está referenciado com marca zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: A posição atual não está referenciada com a posição do sistema de medição (MS), mesmo a referência sendo para este fim.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o programa de peças NC. Estabeleça a sincronização da marca zero posicionando, girando (pelo menos 1 volta) no modo de controle de rotação ou com o comando G74 antes de ativar a função de geração de alarme.
Você pode suprimir o alarme na verificação cíclica com o controle de posição já habilitado para o(s) fuso(s) seguinte(s) e principal(is) por meio do MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit21 = 1 ou pela programação CP com CPMALARM[FAx] bit 10 = 1 (com FAx = fuso seguinte)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22050 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 Não há transição da regulação do número de rotações para a regulação da posição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: - Foi programada uma parada orientada para fuso (SPOS/SPOSA) ou o fuso foi comutado para controle de posicionamento via SPCON, mas não foi definido nenhum encoder para o fuso.
- Ao ativar o controle de posicionamento, o valor da rotação do fuso é maior que o valor limite de rotação do sistema de medição.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Fuso sem encoder instalado: qualquer instrução de comando que requeira um encoder para o fuso deve ser evitada.
Fuso com encoder instalado: introduzir o número do encoder do fuso utilizado, através do MD30200 $MA_NUM_ENCS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22051 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 marca de referência não foi encontrada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: No momento do referenciamento, o fuso girou um percurso superior ao do dado de máquina específico de eixo MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST, sem obter um sinal de marca de referência. A verificação é efetuada quando do posicionamento do fuso com SPOS ou SPOSA, se o fuso ainda não tiver sido comandado com controle de velocidade (S=...).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir o dado de máquina MD34060 $MA_REFP_MAX_MARKER_DIST. O valor introduzido indica a distância em [mm] ou em [graus] entre 2 marcas zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22052 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade zero na troca de bloco não foi atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: O fuso indicado foi programado como fuso ou como eixo, apesar de ainda estar a ativo um processo de posicionamento, de um bloco anterior (com SPOSA ... posicionamento do fuso além do limite do bloco).
Exemplo:
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 S2 = 1000 M2 = 04; Erro caso o fuso S2 ainda esteja em operação; de posicionamento, pelo comando efetuado no bloco N100!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Antes de uma nova programação do fuso/eixo via a instrução SPOSA deverá ser ativada uma espera via comando WAITS, até que o fuso atinja a posição desejada.
Exemplo:
N100 SPOSA [2] = 100
:
N125 WAITS (2)
N126 S2 = 1000 M2 = 04

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22053 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 modo de referencia não é admitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: No SPOS/SPOSA com um encoder absoluto somente é suportado o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 2! O MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 6 nunca é suportado pelo SPOS/SPOSA!

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Altere a configuração do MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou comute para JOG+REF e, em seguida, referencie.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22055 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 velocidade de posicionamento configurada muito elevada.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: A posição atual não está referenciada com a posição do sistema de medição (MS), mesmo a referência sendo para este fim.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o programa de peças NC. Estabeleça a sincronização da marca zero posicionando, girando (pelo menos 1 volta) no modo de controle de rotação ou com o comando G74 antes de ativar a função de geração de alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22057 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso escravo %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo escravo estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo escravo já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo mestre.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22058 [Canal %1:] Bloco %2 para o fuso mestre %3 já existe um acoplamento como fuso/eixo escravo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Foi ativado um acoplamento onde o fuso/eixo mestre estava ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo. Acoplamentos encadeados não podem ser processados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verificar no programa de peça se o fuso/eixo mestre já está ativo em outro acoplamento como fuso/eixo escravo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22062 [Canal %1:] Eixo %2 referenciamento: velocidade de busca da marca zero (MD) não é atingida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A velocidade configurada para a busca da marca zero não foi atingida.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Verifique as limitações de rotação ativas.
Configure uma rotação de pesquisa de marcador zero mais baixa MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER.
Verifique a faixa de tolerância para a velocidade real MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.
Defina um modo de referência diferente MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 7.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22064 [Canal %1:] Eixo %2 referenciamento: velocidade de busca da marca zero (MD) muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A velocidade de busca da marca de referência é muito alta. O limite de frequência do encoder foi excedido para o sistema de medição ativo.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Configure uma rotação de pesquisa de marcador zero mais baixa MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER.
Verifique a configuração da frequência do encoder MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT e MD36302 $MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW.
Defina um modo de referência diferente MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE = 7.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22065 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: A ferramenta não pode ser movimentada, pois a ferramenta %2 não está no magazine %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Explicação: O comando de movimento de ferramenta desejado - emitido pela HMI ou PLC - não é possível. A ferramenta especificada não está contida no magazine desejado. NCK não pode conter ferramentas não parametrizadas no magazine. Com este tipo de ferramenta, nenhuma operação (movimento, troca) pode ser executado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Verifique se a ferramenta especificada está contida no magazine desejado.
Selecione outra ferramenta a ser movida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22066 [Canal %1:] Gerenciamento de ferramentas: A troca de ferramentas não é possível, pois a ferramenta %2 não está no magazine %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)
%3 = -Não usado-
%4 = Número do magazine

Explicação: A troca de ferramentas desejada não é possível. A ferramenta indicada não se encontra no magazine indicado. NCK pode conter ferramentas que não são atribuídas a um magazine. Com tais ferramentas não podem ser efetuadas nenhuma operação (movimentação, troca).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
- Verifique se a ferramenta especificada está contida no magazine desejado.
- Programe outra ferramenta que deve ser alterada.
- Verifique se as configurações em MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK, MC20112 $MC_START_MODE_MASK e no MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME associado correspondem aos dados de definição atuais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22067 [Canal %1:] Gerenciam. de ferramentas: troca de ferramentas não é possível, porque não há ferramenta pronta para operar no grupo de ferramentas %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = String (Identificador)

Explicação: A troca de ferramentas desejada não é possível. O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado "bloqueada".

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: - Verifique se o grupo de ferramentas especificado contém uma ferramenta pronta para uso para o momento em que a troca de ferramentas for solicitada.
- Por exemplo, substitua as ferramentas desativadas ou ative uma ferramenta desativada manualmente.
- Verifique se os dados da ferramenta estão definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram definidas/carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22068 [Canal %1:] Bloco %2 gerenciamento de ferramentas: não há ferramenta disponível no grupo de ferramentas %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (identificador)

Explicação: O grupo de ferramentas especificado não contém uma ferramenta de substituição pronta para uso e que pode ser usada para troca de ferramentas. É possível que todas as ferramentas em questão tenham sido definidas para o status 'Desativado' pela função de monitoramento de ferramentas. O alarme pode ocorrer, por exemplo, em conjunto com o alarme 14710 (erro na geração do bloco INIT). Nesse caso, o NCK tenta, por exemplo, substituir a ferramenta desativada localizada no fuso por uma ferramenta de substituição disponível, que, no entanto, não existe neste caso de erro.
Com esse conflito, o usuário deve, por exemplo, remover a ferramenta localizada no fuso, emitindo um comando de movimento do fuso (por exemplo, usando uma operação HMI).

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique se o grupo de ferramentas especificado contém uma ferramenta pronta para uso para o momento em que a troca de ferramentas for solicitada.
- Substitua, por exemplo, ferramentas desativadas ou ative uma ferramenta desativada manualmente.
- Se ocorrer um alarme na programação do TCA, verifique se o número duplo foi programado para > 0?
- Verifique se os dados da ferramenta foram definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram definidas/carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22069 [Canal %1:] Bloco %2 gerenciamento de ferramentas: Nenhuma ferramenta disponível no grupo de ferramentas %3, programa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = String (Identificador)
%4 = Nome do programa

Explicação: O grupo de ferramentas indicado não contém nenhuma ferramenta de substituição pronta para operar que poderia ser trocada. Possivelmente, todas as ferramentas em questão foram postas pela monitoração de ferramentas no estado 'bloqueada'. O parâmetro %4 = Nome de programa facilita a identificação do programa que contém o comando de programa causador (seleção da ferramenta). Isto pode ser uma subrotina, ciclo ou similar que não pode ser mais identificado no display. Se o parâmetro não for especificado, então é o programa atualmente indicado.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Assegurar-se que no grupo de ferramentas indicado se encontre uma ferramenta pronta para operar no momento da solicitação da troca de ferramentas.
- Isto pode ser obtido, p. ex. pela substituição de ferramentas bloqueadas ou também
- pela liberação manual de uma ferramenta bloqueada.
- Verificar se os dados de máquina estejam definidos corretamente. Todas as ferramentas previstas do grupo foram carregadas com o identificador especificado?

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

22070 [Unidade TO %1:] Trocar a ferramenta %2 no magazine. Repetir o backup dos dados

Parâmetros: %1 = Unidade TO
%2 = Número T da ferramenta

Explicação: O alarme somente será possível na NCK com a função de gerenciamento de ferramentas ativa. (WZV = gerenciamento de ferramentas) Um backup de dados da ferramenta/magazine foi inicializado. Neste caso foi constatado que ainda são encontradas ferramentas no magazine intermediário (=fuso, garra, ...). No backup, estas ferramentas perdem a informação para qual magazine e lugar no magazine elas estão atribuídas.
Por isso que faz sentido, uma vez decidida a restauração dos dados, depositar todas ferramentas no magazine quando for realizado o backup de dados.
Se este não for o caso, então no recarregamento temos os dados dos lugares do magazine que possuem o estado "reservado". Este estado "reservado" dever ser, se possível, resetado manualmente.
Nas ferramentas com codificação de lugar fixo, a perda da informação de seu lugar no magazine é equivalente com a busca de lugares vazios geral, quando retornada ao magazine.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique se não há ferramentas no magazine de armazenamento intermediário antes de fazer o backup dos dados. Repita o backup dos dados após remover as ferramentas do magazine de armazenamento intermediário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22071 [Unidade TO %1:] Ferramenta %2 está ativa, mas não na área observada do magazine

Parâmetros: %1 = Unidade TO

%2 = Identificador da ferramenta

%3 = -Não usado-

Explicação: O alarme só pode ocorrer com a função gerenciamento de ferramentas ativa na NCK. A instrução de comando SETTA foi programada ou a ação de operação correspondente foi executada via HMI, PLC... O alarme pode também ser ativado automaticamente pela NCK, na função de utilização de agrupamento. Foi detectado que mais de uma ferramenta do agrupamento de ferramentas (ferramentas com o mesmo nome/identificador) tem o status 'ativa'.

A ferramenta especificada é

de um magazine não considerado,

de um grupamento de ferramentas não considerado

de um grupamento de utilização não ativo

de um buffer temporário (nem magazine nem grupamento).

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: O alarme se destina somente para informação. Se somente uma ferramenta do grupo pode ser ativada de cada vez, por razões tecnológicas, ou por razões de visualização, o status de 'ativa' deve ser cancelado para a ferramenta que está causando o erro.

Por outro lado, o alarme pode ser ignorado ou mesmo suprimido via dados de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK.

Causas típicas para a presença do alarme, se o operador trabalha com a função 'Números D definidos', o qual podem ser mostrados na MMC Siemens somente de uma forma definida, se exatamente uma ferramenta do grupamento de ferramentas tem o status de 'ativa'.

Antes da usinagem ser iniciada, ou antes do comando SETTA (ou a operação na HMI correspondente) ser utilizado, todas as ferramentas do magazine devem ter o status 'desativada'.

Uma opção para se obter isto é programar a instrução SETTIA (ou a operação na HMI correspondente, ...).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22100 [Canal %1:] Bloco %3 fuso %2 valor de rotações do mandril excedido

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Nome do eixo, número do fuso

%3 = Número do bloco, label

Explicação: A rotação atual do fuso é maior do que a rotação máxima configurada no dado de máquina MD35100 $MA_SPIND_VELO_LIMIT devido a uma tolerância de 10 por cento (ajuste fixo).

Com a otimização do fabricante do acionamento e a configuração da transmissão, ambas realizadas corretamente, este alarme não deveria aparecer.

Este alarme pode ser reconfigurado através do MD 11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar) no 'BAG not ready'.

Nota: A reconfiguração atinge todos alarmes com a reação de alarme 'Chan not ready'.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar e corrigir os dados da colocação em funcionamento e da otimização do acionamento conforme as instruções para colocação em funcionamento.

Aumentar a janela de tolerância no dado de máquina MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

22200 **[Canal %1:] Bloco %3 Fuso %2 parada do eixo durante rosqueamento**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: Na abertura de roscas com mandril de compensação (G63) o eixo de avanço foi parado através da interface do NC/PLC, mas o fuso continua a rodar. A rosca e também o macho foram eventualmente danificados.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Configurar no programa de PLC, para que com a abertura de roscas ativa não se possa ativar qualquer parada de eixo. Se tiver que ser interrompido o processo de perfuração de roscas em caso de estados críticos da máquina, devem imobilizar-se simultaneamente os fusos e os eixos. Desvios menores são posteriormente corrigidos pelo mandril de compensação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22250 **[Canal %1:] Bloco %3 Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Número do bloco, label

Explicação: O movimento do eixo de corte de rosca foi interrompido durante uma operação de rosqueamento.
A parada pode ser causada por sinais VDI que causam uma interrupção do avanço.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de parada específicos de eixo e de fuso DB380x DBX4.3 (parada do fuso).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22270 **[Canal %1:] Bloco %2 rosqueamento: Velocidade máxima do eixo %3 excedeu %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Velocidade

Explicação: Rosqueamento com G33, G34, G35: A velocidade do eixo de rosqueamento (passo do eixo) calculado excede a velocidade máxima permitida MD32000 $MA_MAX_AX_VELO. A velocidade de eixo calculada é apresentada.
Sempre a velocidade do eixo de rosqueamento dependerá do(a):
- Velocidade do fuso atual
- Passo de rosca programado
- Alteração programada do passo de rosca e comprimento da rosca (G34, G35)
- Override do fuso (overrides de eixo de percurso e eixo individual inativos)

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir a rotação do fuso ou passo da rosca (alteração do passo da rosca).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22271 **[Canal %1:] Bloco %2 rosqueamento: Velocidade máxima do eixo %3 excedeu %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Velocidade

Explicação: Rosqueamento com G33, G34, G35: A velocidade do eixo de rosqueamento (passo do eixo) calculado excede a velocidade máxima permitida MD32000 $MA_MAX_AX_VELO. A velocidade de eixo calculada é apresentada.
Sempre a velocidade do eixo de rosqueamento dependerá do(a):
- Velocidade do fuso atual
- Passo de rosca programado
- Alteração programada do passo de rosca e comprimento da rosca (G34, G35)
- Override do fuso (overrides de eixo de percurso e eixo individual inativos)

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir a rotação do fuso ou passo da rosca (alteração do passo da rosca).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22272 [canal %1:] Bloco %2; eixo %3; rosqueamento: extensão de bloco %4 muito curta para o passo predefinido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo
%4 = Extensão do bloco

Explicação: Rosqueamento com G33, G34, G35: A extensão do bloco é muito curta para o passo de rosca predefinido. A extensão do bloco passa a ser indicada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir o passo da rosca (variação do passo da rosca).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22275 [Canal %1:] Bloco %2 atingida a velocidade zero para o eixo de rosqueamento na posição %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Posição

Explicação: Durante a abertura de roscas com G35, foi atingida velocidade zero de deslocamento para o eixo na posição indicada, devido à diminuição linear do passo de rosca. A posição de parada do eixo de rosqueamento depende de:
- Diminuição programada do passo da rosca.
- Comprimento da rosca.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Alterar pelo menos um dos fatores de influência referidos acima.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22280 [Canal %1:] Bloco %2 curso de aceleração programado muito pequeno %3, necessário %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Curso de aceleração programado
%4 = Curso de aceleração necessário

Explicação: Para manter o curso de aceleração programado, o movimento causa uma sobrecarga no eixo de rosqueamento. Com o intuito de acelerar o eixo dentro de sua resposta dinâmica programada, o comprimento do curso de aceleração deve ser, pelo menos, o valor indicado no parâmetro %4.
O alarme é do tipo tecnológico e é emitido sempre que o bit 2 do dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver ativo. A softkey da HMI 'Suporte tecnológico' ativa e desativa este bit diretamente no MD.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Alterar o programa de peça ou zerar o MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK Bit 2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22282 [Canal %1:] No bloco %2: Bloco roscado programado curto demais para acomodar valores dinâmicos de limite %3, requerido %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = O comprimento da suavização pode ser pego do bloco roscado programado.
%4 = Comprimento de suavização requerido para o ajuste dinâmico de resposta conforme os valores de limite

Explicação: Se a programação exigir um ajuste dinâmico de resposta de um elemento roscado para o outro, será verificado se o caminho é longo o suficiente para comportar os valores dinâmicos de limite. Apenas um aparte do comprimento programado do caminho pode ser utilizada para essa suavização, pois a velocidade alvo programada do bloco roscado para a geometria de rosca necessária (passo da rosca, velocidade do fuso) deve ser atingida e emitida. Os valores dinâmicos de limite foram ultrapassados para o ajuste dinâmico de resposta para a geometria de rosca requerida.
O alarme só é disparado se não for suprimido pelo bit 25 de MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: 1. Alterar o programa de peças e aumentar o caminho do conjunto roscado %2 ou do próximo conjunto.
Existe o risco de colisão como resultado do alongamento do caminho, especialmente para roscas fêmeas. Isso deve ser verificado.
2. Aumentar o comprimento de suavização do conjunto roscado com DITRB = -1.
3. Definir MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 bit 25.
4. Definir os dados de configuração SD42010 $SC_THREAD_RAMP_DISP [2] = 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22290 [Canal %1:] A operação do fuso para fuso/eixo %2 transformado não é possível (Causa: Código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Explicação: Não é permitido iniciar um fuso enquanto este for utilizado em uma transformação. Motivo: O requisito para o uso do fuso em uma transformação é a operação do eixo. Este não pode ser abortado.
Para este alarme são possíveis as seguintes causas:
- Código de erro 1 : M3, M4 ou M5 por sincronização;
- Código de erro 2 : M41 até M45 por sincronização;
- Código de erro 3 : SPOS, M19 por sincronização;
- Código de erro 11 : DB380x DBX5006.0 (parada de fuso);
- Código de erro 12 : DB380x DBX5006.1 (parada de fuso horária);
- Código de erro 13 : DB380x DBX5006.2 (parada de fuso anti-horária);
- Código de erro 14 : DB380x DBX5006.4 (posicionamento do fuso).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Eliminar conflito: p. ex. desativar a transformação antes da partida do fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22291 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3, o modo de fuso para fuso/eixo %4 transformado não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID
%4 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Não é permitido iniciar um fuso enquanto este for utilizado em uma transformação. Motivo: O requisito para o uso do fuso em uma transformação é a operação do eixo. Este não pode ser abortado.
Para este alarme são possíveis as seguintes causas:
- Código de erro 1 : M3, M4 ou M5 por sincronização;
- Código de erro 2 : M41 até M45 por sincronização;
- Código de erro 3 : SPOS, M19 por sincronização;
- Código de erro 11 : DB380x DBX5006.0 (parada de fuso);
- Código de erro 12 : DB380x DBX5006.1 (parada de fuso horária);
- Código de erro 13 : DB380x DBX5006.2 (parada de fuso anti-horária);
- Código de erro 14 : DB380x DBX5006.4 (posicionamento do fuso).

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Eliminar conflito: p. ex. desativar a transformação antes da partida do fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22292 [Channel %1:] Alteração do modo de operação do eixo/fuso %2 usando o serviço PI impossível, Causa %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = eixo/fuso
%3 = Causa

Explicação: Não é possível alterar o modo de operação do eixo/fuso.
Causa:
1: O eixo/fuso exigido não é conhecido no canal.
2: O eixo/fuso exigido não está disponível no canal.
3: O eixo exigido é definido como eixo virtual.
4: O eixo/fuso exigido não é definido como fuso. Logo, não é possível alterar o modo de operação do eixo.
5: O eixo/fuso exigido é um eixo/fuso PLC permanentemente atribuído.
6: O eixo/fuso exigido é um eixo/fuso escravo ativo.
7: A operação do fuso não é possível para o eixo/fuso transformado.
8: O eixo/fuso exigido não está disponível como eixo do comando.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: 1: Selecione o serviço PI novamente.
2: Selecione o serviço PI novamente.
3: Resete MD 30132 IS_VIRTUAL_AX.
4: Quando necessário, configure o eixo como um fuso.
5: Eixo/fuso habilitado pelo PLC.
6: Desativar o acoplamento do eixo/fuso escravo.
7: Desativar a transformação.
8: Esperar até que o eixo esteja disponível novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22295 [Canal %1:] Spindle %2 função DBB30 não possível (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Explicação: A solicitação de funcionamento através do PLC pela interface DBB30 não pode ser realizado. A causa é especificada pelo código de erro.
Código de erros:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22296 [Canal %1:] Spindle %2 Erro na mudança de marchas de transmissão (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Explicação: Um erro ocorreu durante mudança de marchas de transmissão. A causa é especificada por um código de erro.
Código de erro:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado, não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC, não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22297 [Canal %1:] Spindle %2 função FC18 não é possível (causa: código de erro %3)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Código de erro

Explicação: O funcionamento solicitado pelo PLC através da interface FC18 não pode ser executado. A causa é especificada por um código de erro.
Códigos de erro:
- Código de erro 1 : uso interno
- Código de erro 2 : uso interno
- Código de erro 3 : uso interno
- Código de erro 4 : uso interno
- Código de erro 5 : troca para eixo comandado, não possível
- Código de erro 6 : troca para eixo de PLC, não possível
- Código de erro 20 : uso interno
- Código de erro 21 : uso interno
- Código de erro 22 : uso interno
- Código de erro 23 : MD 30132 IS_VIRTUAL_AX foi alterado para 1
- Código de erro 50 : uso interno
- Código de erro 51 : uso interno
- Código de erro 70 : uso interno

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Solução de conflito

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22320 [canal %1:] Bloco %2; ação síncrona de movimentos: %3; o comando PUTFTOCF não pôde ser finalizado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Explicação: A transferência cíclica do bloco de dados PUTFTOCF (correção precisa de ferramentas) não pôde ser efetuada, pois a área de transferência já se encontra ocupada.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verificar o programa de peças, especialmente o dos outros canais. Está sendo transferido um bloco de dados por um outro canal?

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22321 [Canal %1:] Eixo %2 PRESET não é permitido durante o movimento de eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um comando 'Preset' foi enviado do HMI ou do PLC durante o movimento de um eixo, no modo Jog.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Esperar até que o eixo esteja parado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

22322 [Canal %1:] Eixo %2 PRESET: valor inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O valor de Preset introduzido é excessivo (estouro no formato dos números)

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Use valores de predefinição menores e permitidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22324 [Channel %1:] Block %2 Axis %3 PRESETON ou PRESETONS não é permitido (causa: %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Índice que descreve o problema ocorrido com mais detalhes

Explicação: Um problema ocorreu durante a programação do PRESETON ou PRESETONS. Este problema é descrito mais detalhadamente pelo uso do parâmetro "Index":
Index == 1: Em MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK a função PRESETON ou PRESETONS é desativada.
Index == 2: Para PRESETONS, o eixo é monitorado para colisão. A configuração do valor real não é permitida.
Index == 3: PRESETON/PRESETONS não é permitida para eixos GANTRY síncronos.
Index == 4: Em modo de controle de velocidade, PRESETON/PRESETONS não é permitido antes de concluir o movimento rápido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Aplicar a programação permitida.
Notificar o pessoal/serviço autorizado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

22326 PRESETONS impossível no eixo de segurança %1

Parâmetros: %1 = Número de eixo

Explicação: PRESETONS(...) não pode ser usado para os eixos, os quais uma função de segurança é ativada, o que exige uma referência absoluta.
PRESETONS foi permitido em MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Solução de conflito

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

22400 [Canal %1:] Opção 'manivela de contorno' não criada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Explicação: A função "manivela de contorno" foi ativada sem a opção necessária.

Se o alarme ocorre

- com a seleção da manivela de contorno via PLC, então a manivela de contorno deverá ser desselecionada para dar prosseguimento ao programa
- devido à programação de FD=0, então o programa pode ser corrigido e continuado com o bloco de correção e NCSTART.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

- Criar opção
- Retomar a ativação da função 'manivela de contorno'
- Alterar o programa de peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25000 Eixo %1 falha de hardware no encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Faltam os sinais do encoder de posição real momentaneamente ativo (sinal de interface NC/PLC DB380x DBX1.5 = 1 (sistema de medição de posição 1) ou DB380x DBX1.6 = 1 (sistema de medição de posição 2)), não estão na mesma fase ou indicam um curto-circuito ao terra.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Apenas para PROFIdrive:

O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de PowerOn presente pelo alarme de Reset 25010.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o conector do circuito de medição quanto ao contato correto. Controlar os sinais de encoder, substituir sensor de medição em caso de falhas.

A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

25001 Eixo %1 falha de hardware no encoder passivo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Faltam os sinais do encoder de posição real momentaneamente inativo, não estão na mesma fase ou indicam um curto à massa/curto-circuito.

Apenas para PROFIdrive:

O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de PowerOn presente pelo alarme de Reset 25011.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Informe o pessoal/departamento de serviço autorizado. Verificar se os contatos corretos estão estabelecidos para os conectores do circuito de medição. Verificar os sinais do codificador e substituir o codificador em caso de falhas. Desativar a monitoração com o respectivo sinal de interface DB380x DBX1.5 / 1.6 = 0 (sistema de medição de posição 1/2).

A causa da falha permanece até a próxima ativação

A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

25010 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O encoder usado para controle de posição menciona sinal de sujeira (apenas em sistemas de medição com a função de sinal de sujeira).

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Apenas para PROFIdrive:

O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Reset presente ao invés do alarme de Poweron 25000.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle do sistema de medição conforme as instruções do fabricante do meio de medição.

A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25011 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O encoder não usado para controle de posição menciona sinal de sujeira (apenas em sistemas de medição com a função de sinal de sujeira).

Apenas para PROFIdrive:

O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Reset ao invés do alarme de Poweron 25001.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle do sistema de medição conforme as instruções do fabricante do meio de medição.

A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25020 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para PROFIdrive:

Os pulsos do encoder de medição de posição entre 2 pulsos de marca zero são contatos e avaliados quanto à plausibilidade (a funcionalidade e eventual parametrização do controle de plausibilidade são realizados no lado do acionamento, os detalhes devem ser consultados na documentação do acionamento) e informados ao comando através de um telegrama PROFIdrive (interface do encoder), e o alarme é disparado conforme o resultado.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviço.

As diferenças podem resultar dos erros de transmissão, interferências, falhas de hardware do encorder ou da avaliação eletrônica no encoder utilizado para o controle de posição. A divisão do valor atual deve, portanto, ser corrijida:

1. Trecho de transmissão: corrija os conectores de valor atual para o contato correto, cabo do encoder para continuidade e também corrija os curtos-circuitos e aterramento (contato perdido?).

2. Pulsos do encorder: O fornecimento de energia do encorder está dentro dos limites de tolerância?

3. Avaliação eletrônica: Substituição ou reconfiguração do driver ou módulo do encoder utilizado.

4. Verifique MD34220 $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO e o parâmetro do driver Sinamics P0979 subíndice 5 (ou 15,25). Eles tem que ser o mesmo para o manuseio correto dos dados do encorder.

O monitoramento deve ser desativado pelo ajuste MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING [n] para 0 ou 100 (n = número do encoder: 1,2).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25021 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A monitoração refere-se ao encoder que não é utilizado pelo controle de posição! (NC/PLC-Nahtstellensignal DB380x DBX1.5 = 0 (sistema de medição de posição 1) ou DB380x DBX1.6 = 0 (sistema de medição de posição 2))

As demais explanações são similares às explanações do alarme 25020.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Informe ao pessoal autorizado/departamento de serviço. As diferenças podem ser o resultado dos erros de transmissão, interferências, falhas de hardware no encoder ou da avaliação eletrônica no encorder não-utilizado para o controle de posição. A divisão do valor atual deve, portanto, ser corrijida:

1. Trecho de transmissão: corrija os conectores de valor atual para contato de correção, cabo do encorder para continuidade e também corrija os curtos-circuitos e aterramento (perda de contato?)

2. Pulsos do encorder: o fornecimento de energia do encoder está dentro dos limites de tolerância?

3. Avaliação eletrônica: Substitua ou reconfigure o drive ou módulo encoder utilizado.

4. Corrija o MD34220 $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO e o parâmetro do driver Sinamics P0979 subíndice 5 (ou 15,25). Ambos tem que ser o mesmo para o correto manuseio dos dados do encoder.

O monitoramento pode ser desativado pelo ajuste MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] para 0 ou 100 (n = número do encoder: 1,2).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25022 Eixo %1 encoder %2 detectado problema %3

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Número do encoder

%3 = Identificação precisa do erro

Explicação: Este alarme soa somente em encoders absolutos:
Aviso sobre um ajuste incorreto do encoder absoluto, isto é, quando o MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE tiver o valor 0. Neste caso é retornado um 0 como identificação precisa de erro.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o ajuste do encoder (referência de máquina) e se necessário reajustar o encoder.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25030 Eixo %1 alarme de velocidade atual

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Se o eixo possui pelo menos um encoder ativo, a velocidade real do eixo é verificada ciclicamente no ciclo IPO. Se não houver nenhum erro, a velocidade real nunca poderá ser maior do que a especificada no dado de máquina específico de eixo MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT (valor limite para monitoração de velocidade). Este valor limite em [mm/min, rot./min] é especificado em aprox. 5 - 10 % maior do que a velocidade de deslocamento máxima que pode ocorrer. Através de falha de acionamento podem ocorrer excessos de velocidade, que resultam em alarme.
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
- specionar o cabo de setpoint de rotação (cabo Bus).
- rificar os valores reais e o sentido de controle de posição.
- ocar o sentido de controle de posição se o eixo passar sem ser controlado -> MD32110 $MA_ENC_FEEDBACK_POL [n] = < -1, 0, 1 >.
- mentar o valor de monitoração no MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25031 Eixo %1 velocidade real - limite de aviso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O atual valor real de velocidade excede 80% do valor limite definido no dado de máquina
(critério interno de teste, ativado através do MD36690 $MA_AXIS_DIAGNOSIS, Bit0)

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Nenhuma.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25040 Eixo %1 monitoração de eixo em repouso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O NC monitora a parada da posição em estado de velocidade zero. A monitoração é iniciada após um tempo ajustável específico de eixo no dado de máquina MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME, depois que a interpolação for concluída. É realizada uma monitoração contínua para saber se o eixo permanece dentro do limite de tolerância do MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL.

São possíveis os seguintes casos:

1. O sinal de interface NC/PLC DB380x DBX2.1 (habilitação de controlador) é zero, pois o eixo está fixado mecanicamente. Através de influências mecânicas (p. ex. alta pressão de usinagem) o eixo é pressionado para fora da tolerância de posição permitida.

2. Com o circuito de controle de posição fechado (sem fixação) - o sinal de interface NC/PLC DB380x DBX2.1 (habilitação de controlador) é "1" - o eixo é pressionado para fora de sua posição através de elevadas forças mecânicas com uma pequena amplificação no circuito de controle de posição.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.

- Verificar e se necessário aumentar o MD36040 $MA_STANDSTILL_DELAY_TIME e o MD36030 $MA_STANDSTILL_POS_TOL. O valor deve ser maior que o dado de máquina "Parada precisa - grossa" (MD36000$MA_STOP_LIMIT_COARSE).

- Estimar as forças de usinagem e reduzir, se for necessário o avanço ou aumentar a rotação do fuso.

- Aumentar a pressão do freio.

- Aumentar o ganho do circuito de regulação através de uma melhor otimização (fator Kv MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25042 Eixo %1 monitoração de velocidade zero com limitação de torque/força

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A posição final definida não foi atingida durante o tempo especificado no dado de máquina.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: - Se o torque do acionamento (FXST) estiver muito baixo, i.é. a força do motor não bastar para atingir a posição final: aumentar -> FXST.

- Se a usinagem da peça for muito lenta, poderá causar um atraso no alcance da posição final: aumentar -> MD36042 $MA_FOC_STANDSTILL_DELAY_TIME.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25050 Eixo %1 monitoração de contorno

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A NCK calcula para cada ponto de interpolação de um eixo (valor nominal) o valor atual que devia resultar, baseado em um modelo interno. Se a diferença entre este valor atual calculado e o verdadeiro valor atual da máquina for maior que a margem estabelecida no dado de máquina MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, ocorrerá a parada do programa com a emissão de uma mensagem de alarme.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informar a área de service autorizada.

- Verificar se o valor de tolerância do MD36400 $MA_CONTOUR_TOL, não é excessivamente pequeno.

- Verificar a otimização da malha de posicionamento (fator Kv no dado de máquina MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN), para averiguar se o eixo segue o valor nominal sem "overshooting". Caso contrário, dever ser melhorada a otimização do regulador de velocidade ou reduzir o fator Kv.

- Melhoria da otimização do regulador de velocidade.

- Verificar a mecânica (deslocamento suave, massa inercial).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25060 Eixo %1 limite máximo de valor de comando atingido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O valor nominal da rotação tem seu limite superior excedido por mais tempo que o permitido.

O valor nominal de rotação é limitado em porcentagem com o dado de máquina MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT específico de eixo. O valor de entrada de 100% corresponde à rotação nominal do motor e com isso a velocidade do avanço rápido.

Para SINAMICS: O parâmetro de acionamento p1082 também tem um efeito limitador.

Ultrapassagens rápidas são toleradas, se não durarem mais tempo que o permitido no dado de máquina MD36220 $MA_CTRLOUT_LIMIT_TIME específico de eixo. O valor nominal é limitado durante este tempo pelo valor máximo ajustado (MD36210 $MA_CTRLOUT_LIMIT.

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Este alarme não deveria ocorrer se o controlador de acionamento e demais condições de usinagem estiverem corretamente ajustados.

- Controlar valores reais: mobilidade local forçada da unidade de avanço, colapso de rotação através do torque gerado pelo contato da peça com a ferramenta, deslocamento contra este obstáculo fixo, entre outros.

- Controlar o sentido de controle de posição: O eixo passa sem ser controlado?

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25070 Eixo %1 limite de drift excedido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Apenas para acionamentos analógicos:

O valor máximo permitido para o desvio (valor de desvio interno e integrado da compensação automática de desvios) foi excedido na última compensação! O valor máximo permitido é definido no dado de máquina específico de eixo MD36710 $MA_DRIFT_LIMIT. O valor de desvio mesmo não sofre limitações.

Compensação automática de desvios: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=1

O desvio entre as posições nominal e real (drift) é verificado ciclicamente em ciclo IPO e com os eixos parados para ser compensado automaticamente em zero, através da integração lenta de um valor de desvio interno.

Compensação de desvios manual: MD36700 $MA_DRIFT_ENABLE=0

No dado de máquina MD36720 $MA_DRIFT_VALUE pode ser adicionado um offset estático ao setpoint de rotação. Ele não é incluído na monitoração de desvios, pois ele atua como um deslocamento de ponto zero de tensão.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Ajustar a compensação de drift no acionamento com a compensação de drift automática desligada até o erro de acompanhamento se aproximar de zero. Reativar em seguida a compensação de drift automática para compensar as alterações dinâmicas de drift (efeitos de aquecimento).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25080 Eixo %1 monitoração de posicionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para blocos em que a 'parada exata' for efetiva, o eixo deverá ter atingido a janela de 'parada exata' antes do tempo de posicionamento programado no dado de máquina específico de eixo MD36020 $MA_POSITIONING_TIME.

Parada exata aproximada: MD36000 $MA_STOP_LIMIT_COARSE

Parada exata precisa: MD36010 $MA_STOP_LIMIT_FINE

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Verificar se os limites de parada exata (aproximada e precisa) correspondem às características dinâmicas dos eixos, caso contrário, aumentá-los, considerando também o tempo de posicionamento do MD36020 $MA_POSITIONING_TIME.

Verificar a otimização do regulador de velocidade e de posição; selecionar o maior ganho possível.

Verificar o ajuste do fator Kv (MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN), e aumentá-lo se necessário.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25100 Eixo %1 comutação de encoder não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para a comutação de encoders de medição solicitada faltam os requisitos:

1. O novo encoder selecionado deve ser passado para ativo: DB380x DBX1.5 / 1.6 = 1 (sistema de medição de posição 1/2)

2. A diferença de valores reais ente os dois encoders é maior do que o valor definido no dado de máquina específico de eixo MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL (tolerância máxima com comutação de valores reais de posição).

A ativação do respectivo sistema de medição é realizada em função do dos sinais de interface NC/PLC DB380x DBX1.5 (sistema de medição de posição 1) e DB380x DBX1.6 (sistema de medição de posição 2), isto é, com este sistema de medição será operado o controle de posição. O outro sistema de medição é acionado no modo de seguimento. Se os dois sinais de interface estiverem em "1", apenas o 1° sistema de medição estará ativo, se os dois sinais de interface estiverem em "0", o eixo será estacionado.

A comutação é realizada imediatamente com a troca dos sinais de interface, mesmo com o eixo em movimento!

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Durante o referenciamento do encoder ativo de valores reais de posição, após a conclusão da fase 3, o sistema de valores reais do encoder inativo também é passado para o mesmo ponto de referência. Uma posterior diferença de posições entre os dois sistemas de valores reais somente pode ocorrer através de um defeito de encoder ou através de um deslocamento mecânico entre os encoders.

- Controle dos sinais de encoder, cabo de valores reais, conector.

- Controle da fixação mecânica (deslocamento dos cabeçotes de medição, possível torção mecânica).

- Aumentar o MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL.

Uma continuação do programa não é possível. O programa deve ser cancelado com RESET, depois a execução do programa pode ser reiniciar com NC-START, eventualmente no ponto de interrupção após o "Pré-processamento de blocos com/sem cálculo".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25105 Eixo %1 tolerância entre os encoders de posição excedida

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Os dois sistemas de medição divergem consideravelmente, i.é. a diferença de valor atual monitorada ciclicamente dos dois sistemas de medição é superior à tolerância correspondente no dado de máquina MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL. Pode ocorrer somente quando ambos os sistemas de medição estiverem ativos e referenciados (MD30200 $MA_NUM_ENCS = 2). O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.

Verifique os dados das máquinas de encoder ativos e selecionados.

Verifique os dados das máquinas quanto à tolerância dos encoders (MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25110 Eixo %1 encoder selecionado não está disponível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O encoder selecionado não corresponde ao número máximo de encoders no dado de máquina específico de eixo MD30200 $MA_NUM_ENCS, ou seja, o segundo encoder não existe.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir no dado de máquina MD30200 $MA_NUM_ENCS ('Número de encoders') a quantidade de encoders utilizados para este eixo.
Valor de entrada 0: Eixo sem encoder, p.ex. fuso
Valor de entrada 1: Eixo com 1 encoder, configuração standard
Valor de entrada 2: Eixo com 2 encoders, p.ex. sistema de medição direto e indireto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

25200 Eixo %1 o bloco de parâmetros solicitado é inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para o controle de posicionamento foi solicitado um novo bloco de parâmetros cujo número está fora do limite permitido.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de interface específicos de eixo e fuso DB380x DBX9.0 - .2 (seleção do grupo de parâmetros do servo A, B, C).
Um grupo de parâmetros compreende os dados de máquina:
- MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM [n]
- MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA [n]
- MD32200 $MA_POSCTRL_GAIN [n]
- MD32452 $MA_BACKLASH_FACTOR [n]
- MD32610 $MA_VELO_FFW_WEIGHT [n]
- MD32800 $MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]
- MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]
- MD32910 $MA_DYN_MATCH_TIME [n]
- MD36012 $MA_STOP_LIMIT_FACTOR [n]
- MD36200 $MA_AX_VELO_LIMIT [n]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

25201 Eixo %1 falha no acionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para PROFIdrive:
O acionamento menciona um erro grave que impede a disponibilidade de operação do acionamento. A causa exata do erro/falha deve ser determinado através da avaliação dos alarmes extras (eventualmente é necessário ativar estes alarmes de diagnóstico através da parametrização dos dados MD MD13070_$MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, MD13140_$MN_PROFIBUS_ALARM_ACCESS, etc.):
Alarmes 380500 e 380501 (ou conversão correspondente dos números de alarmes na página da HMI).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Avaliação dos alarmes de acionamento.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

25202 Eixo %1 esperando pelo acionamento

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Falha do grupo do acionamento (auto-cancelável).

Reação: Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Apenas para PROFIdrive:

Esperar pelo acionamento. O alarme cobre problemas semelhantes aos do alarme 25201 (consulte este alarme). O alarme aparece constante durante a inicialização, quando o acionamento não se comunica (p. ex. falta de contato do conector do PROFIBUS). Caso contrário, o alarme somente aparece brevemente e em problemas permanentes, ele é substituído pelo alarme 25201 após o timeout interno.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

25220 Eixo %1 Relação de transmissão alterada com o ESR liberado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Visto que uma alteração na relação de transmissão tem efeito sobre o curso de retrocesso percorrido pelo acionamento, não será possível fazer alterações na relação de transmissão durante os seguintes períodos:

- entre a última programação do curso de retrocesso com ESRR e a liberação do ESR

- a partir da liberação ESR

Os seguintes dados de máquina definem as relações de transmissão de um eixo:

MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM

MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA

MD31064 $MA_DRIVE_AX_RATIO2_DENOM

MD31066 $MA_DRIVE_AX_RATIO2_NUMERA

A relação de transmissão não deve ser alterada nos períodos descritos acima, por exemplo, através da mudança de grupos de parâmetros.

Reação: NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: No caso de faltar a liberação o ESR:

- Alteração da relação de transmissão antes da programação do curso de retrocesso cm ERSS

ou

- Nova programação do curso de retrocesso com ESRR após a alteração da relação de transmissão

Em seguida liberar novamente o ESR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26000 Eixo %1 supervisão de eixo em repouso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo fixado foi pressionado para fora de sua posição nominal. O desvio permitido é definido no dado de máquina específico de eixo MD36050 $MA_CLAMP_POS_TOL.

A fixação de um eixo é ativada com o sinal de interface específico de eixo: DB380x DBX2.3 (fixação em andamento).

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Averiguar o desvio de posição em relação à posição nominal e, de acordo com a mesma, aumentar a tolerância permitida no MD ou providenciar uma melhoria mecânica do freio (por exemplo aumentar a pressão de aperto).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26001 Eixo %1 erro de parametrização: Compensação de atrito

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Não é permitido parametrizar a curva característica de adaptação durante a compensação de erros de quadrante, pois o valor de aceleração 2 (MD32560 $MA_FRICT_COMP_ACCEL2) não se situa entre o valor de aceleração 1 (MD32550 $MA_FRICT_COMP_ACCEL1) e o valor de aceleração 3 (MD32570 $MA_FRICT_COMP_ACCEL3).
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar os parâmetros de ajuste da compensação de erros de quadrante (compensação de fricção), se necessário, desligar a compensação via MD32500 $MA_FRICT_COMP_ENABLE.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26002 Eixo %1 encoder %2 Erro de parametrização: Número de traços do encoder

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Explicação: 1. Sistema de medição rotativo (MD31000 $MA_ENC_IS_LINEAR[] == FALSE)

O número de traços do encoder configurado no MD31020 $MA_ENC_RESOL[] não é compatível com o dado de máquina para acionamento (PROFIdrive: p979) ou um dos dois MDs é igual a zero!

2. Sistema de medição absoluta (MD30240 $MA_ENC_TYPE[] == 4)

Em encoders absolutos também é verificada a consistência da resolução da pista incremental e absoluta oferecida pelo acionamento.

Para acionamentos PROFIdrive:

compare o parâmetro de acionamento p979 (assim como eventuais parâmetros internos do acionamento e específicos do fabricante de acordo com a respectiva documentação) ou compare as imagens no NC-MDs $MA_ENC_RESOL, $MA_ENC_PULSE_MULT, $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO, etc.

As condições que geram o disparo do alarme são:

* Número de traços no acionamento != $MA_ENC_RESOL

* A normalização e alta resolução das interfaces de PROFIdrive no p979 não são permitidas (fator de deslocamento permitido de 0...30 Bits)

* Para encoders absolutos: Os formatos de interface no p979 para informação absoluta e informação incremental não são compatíveis entre si (isto significa que a posição absoluta no XIST2 é retornada com uma resolução muito imprecisa para uma reconstrução completa da posição)

* Para encoders rotativos após caixa redutora (e ampliação da faixa de deslocamento ativa conforme $MA_ENC_ABS_BUFFERING): O formato de posição absoluta (no Gx_XIST2) é completo/suficiente para a reconstrução da posição mesmo após o Power Off de acordo com a seguinte condição: O MA_ENC_RESOL*MA_ENC_PULSE_MULT* $MA_ENC_ABS_TURNS_MODULO não pode ser menor que 2**32. A solução contra a ocorrência do alarme no último caso é possível com o aumento do valor do $MA_ENC_PULSE_MULT (ou da parametrização feita pelo acionamento, p. ex. p418/419 no SINAMICS) ou (com a presença dos pré-requisitos necessários) através da desativação da ampliação da faixa de deslocamento - veja o $MA_ENC_ABS_BUFFERING

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.

Ajustar os dados de máquina.

Em encoders absolutos devem ser avaliados os eventuais alarmes de acionamento que indicarem problemas de encoder.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26003 Eixo %1 erro de parametrização: Passo do fuso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O passo de fuso especificado no dado de máquina MD31030 $MA_LEADSCREW_PITCH específico de eixo para o fuso de esferas/fuso trapezoidal é zero.

O alarme pode ser reconfigurado com MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (o canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Determinar o passo do fuso de esferas (Informação do fabricante da máquina ou medição do passo através de uma cobertura removida) e no dado da máquina MD31030: $MA_LEADSCREW_PITCH inserir LEADSCREW_PITCH (normalmente 10 ou 5 mm/rot.).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26004 Eixo %1 encoder %2 erro de parametrização: Distância dos traços com encoders lineares

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Número do encoder

Explicação: O período de divisão configurado no MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST específico de eixo é zero ou difere dos respectivos parâmetros de acionamento. Para entendimento das relações, compare as explanações do alarme 26002 (no trecho sobre encoder rotativo).

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.

Especificar o período de divisão da régua linear de medição conforme as informações do fabricante da máquina MD31010 $MA_ENC_GRID_POINT_DIST.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26005 Eixo %1 erro de parametrização: Avaliação da saída

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Para acionamentos analógicos:

A avaliação de saída do setpoint de rotação analógico ajustada no dado de máquina MD32250 $MA_RATED_OUTVAL ou no MD32260 $MA_RATED_VELO é zero.

A avaliação de saída ativa da interface de setpoint de rotação é zero:

a. O MD32260 $MA_RATED_VELO é zero, mesmo que a definição de um valor de referência de normalização for necessária devido o ajuste do MD32250 $MA_RATED_OUTVAL>0,

b. O respectivo parâmetro de normalização por parte do acionamento é zero, inválido ou indisponível, mesmo com a seleção de um ajuste de normalização de interfaces devido o MD32250 $MA_RATED_OUTVAL=0.

Neste caso o parâmetro de acionamento definido para normalização não é dado pelo PROFIdrive, mas especificamente pelo fabricante (compare a respectiva documentação do acionamento: Para SIMODRIVE611U: p880; para SINAMICS: p2000).

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

O NC comuta para modo follow-up.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. No dado de máquina MD32250 $MA_RATED_OUTVAL é especificada a tensão de saída nominal [%] do valor nominal máximo (10V) com a qual o número de rotações nominal do motor deverá ser alcançado em [Graus/s] (dado de máquina MD32260 $MA_RATED_VELO).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26006 Eixo %1 encoder %2 tipo de encoder/saída %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Tipo de encoder/saída

Explicação: Nem todo tipo de encoder ou tipo de saída é possível para todas versões de comando e de acionamento.
Ajustes permitidos:
MD30240 $MA_ENC_TYPE
= 0 Simulação (sempre permitido)
= 1 Encoder incremental de sinal Raw (SIMODRIVE611D e PROFIdrive)
= 4 Encoder absoluto (todos encoders absolutos suportados pelo acionamento PROFIdrive)
MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE
= 0 Simulação
= 1 Standard (acionamentos PROFIdrive)
O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado.
Controlar e corrigir os dados de máquina MD30240 $MA_ENC_TYPE e/ou MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26007 Eixo %1 QFK: quantidade inválida de passos aproximados para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: A quantidade aproximada de passos para compensação de erro de quadrante deve situar-se na área 1 <= largura de passo aproximado <= valor máximo de MD18342 $MN_MM_QEC_MAX_POINTS (atualmente 1025), porque um valor maior irá exceder a capacidade de memória disponível.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Configurar a variável de sistema $AA_QEC_COARSE_STEPS corretamente!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26008 Eixo %1 QFK: quantidade inválida de passos precisos para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O incremento fino no QFK $AA_QEC_FINE_STEPS deverá estar na faixa 1 <= incremento fino <= 16, pois esta grandeza influencia no tempo de processamento do QFK.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Configurar a variável de sistema $AA_QEC_FINE_STEPS corretamente!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26009 Eixo %1 estouro de memória para compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O produto dos dados $AA_QEC_COARSE_STEPS+1 e $AA_QEC_FINE_STEPS não deverá exceder o número máximo de pontos da curva característica (MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS). No caso de uma curva característica dependente da direção, é válido este critério para 2* ($AA_QEC_COARSE_STEPS+1) * $AA_QEC_FINE_STEPS!

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Ou aumentar MD38010 $MA_MM_QEC_MAX_POINTS ou reduzir $AA_QEC_COARSE_STEPS e/ou $AA_QEC_FINE_STEPS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26010 Eixo %1 curva característica de aceleração com erro na compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: $AA_QEC_ACCEL_1/2/3: A curva característica de aceleração é dividida em três áreas. Em cada área há uma quantidade diferente de passos de aceleração. Os dados standard deverão ser alterados somente se a compensação nessas áreas de aceleração for insuficiente.

Valores standard:

- $AA_QEC_ACCEL_1 em cerca de 2% da aceleração máxima ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_2 em cerca 60% der aceleração máxima ($AA_QEC_ACCEL_3),
- $AA_QEC_ACCEL_3 na aceleração máxima (MD32300 $MA_MAX_AX_ACCEL).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.

Introduzir corretamente os valores: 0 < $AA_QEC_ACCEL_1 < $AA_QEC_ACCEL_2 < $AA_QEC_ACCEL_3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26011 Eixo %1 períodos de medição inválidos na compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: $AA_QEC_MEAS_TIME_1/2/3: Tempo de medição para a determinação do critério de erro.

O período de medição começa quando o critério para ativar a inserção do valor de compensação for satisfeito (a velocidade desejada muda de sinal). A finalização é determinada por valores de dados de máquina. Em geral, são necessários períodos de medição diferentes para as três áreas da curva característica. Os parâmetros deverão ser alterados apenas no caso da ocorrência de falhas. Os três dados são, respectivamente, válidos para as três áreas de aceleração correspondentes.

1. $AA_QEC_MEAS_TIME_1 indica o período de medição (para a determinação do critério de erro) para acelerações na faixa de 0 até $AA_QEC_ACCEL_1.

2. $AA_QEC_MEAS_TIME_2 indica o período de medição na faixa de $AA_QEC_ACCEL_1 até $AA_QEC_ACCEL_2.

3. $AA_QEC_MEAS_TIME_3 indica o período de medição na faixa de $AA_QEC_ACCEL_2 até $AA_QEC_ACCEL_3 e assim por diante.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Introduzir corretamente os valores: 0 < $AA_QEC_MEAS_TIME_1 < $AA_QEC_MEAS_TIME_2 < $AA_QEC_MEAS_TIME_3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26012 Eixo %1 controle de avanço adiantado não ativado com compensação de erro de quadrante

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O critério de erro para a determinação do erro de quadrante exige uma configuração correta para o controle de avanço adiantado (feedforward contol).

O alarme pode ser reconfigurado através do MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não está pronto para operar).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Ligar e ajustar corretamente o controle de avanço adiantado.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26014 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Explicação: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26015 Eixo %1 dado de máquina %2[%3] valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Explicação: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26016 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Explicação: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26017 Eixo %1 dado de máquina %2[%3] valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Explicação: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26018 Eixo %1 saída de valor nominal do acionamento %2 utilizado repetidamente

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Explicação: A mesma atribuição de ponto de ajuste foi alocada mais de uma vez.
O MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR contém o mesmo valor para diferentes eixos.
PROFIdrive: os MDs mencionados contêm os mesmos valores para eixos diferentes ou entradas diferentes no MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contêm os mesmos valores.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Para evitar a atribuição dupla do ponto de ajuste, corrija o MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Verifique também o tipo de bus selecionado do MD30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26019 Eixo %1 encoder %2 medição não é possível com este módulo de regulação

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do encoder

Explicação: Caso o dado de máquina MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8] contenha um valor diferente de zero, o controle encontrou pelo menos um módulo de regulação que não suporta a medição. Do programa de peça foi programada a medição para o eixo correspondente.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro.
- Modifique o movimento de medição para que o eixo em questão não precise se deslocar. Certifique-se de não programar este eixo no bloco de medição. Não é mais possível consultar o valor medido para esse eixo.
- Substitua o módulo de regulagem por um que suporte a medição. Para isso, consulte MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS [8].

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26020 Eixo %1 encoder %2 erro de hardware %3 durante inicialização

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder
%3 = Identificação precisa do erro

Explicação: Erro na inicialização ou acesso ao encoder

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Informe o pessoal autorizado/departamento de serviço. Retifique o erro de hardware, substitua o encoder se necessário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26022 Eixo %1 encoder %2 medição com simulação de encoder não é possível

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do encoder

Explicação: O alarme ocorrerá no controle quando uma medição for feita sem o encoder estar fisicamente instalado (encoder simulado).

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução:
- Informe o departamento de pessoal / serviço autorizado.
- Se possível, modifique o movimento de medição para que o eixo em questão não precise se deslocar. Não programe esse eixo no conjunto MEAS novamente. Você não poderá mais consultar um valor medido para esse eixo.
- Assegure que a medição não seja feita com encoders simulados (MD30240 $MA_ENC_TYPE).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26024 Eixo %1 dados de máquina %2 valor alterado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Explicação: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado pelo software

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os dados da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26025 Eixo %1 dados de máquina %2[%3] valor alterado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD
%3 = Índice: MD-Array

Explicação: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado internamente pelo software para um valor válido.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os dados da máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26026 Eixo %1 Parâmetro de acionamento P2038 do SINAMICS com valor inadmissível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Apenas para acionamentos SINAMICS:
O Interface Mode, o qual é configurado através do parâmetro de acionamento P2038, não está em SIMODRIVE 611 universal.
O alarme pode ser cancelado através do MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK - Bit15.
Porém, aqui devemos observar:
- A ocupação específica de módulo dos bits nas palavras de comando e de estado pode ser diferente.
- Os blocos de dados de acionamento podem ser criados conforme necessidade e não precisam ser subdivididos em 8 grupos. (Para mais detalhes consulte o manual de colocação em funcionamento do SINAMICS). Com isso é possível que os parâmetros dos motores 2-4 estejam atribuídos incorretamente.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - P2038 = definir 1, ou
- P0922 = definir 100...199, ou
- MD13070 $MN_DRIVE_FUNCTION_MASK, definir Bit15 (observar condições gerais)
e executar o PowerOn uma vez.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26027 Eixo %1 modo Stiffness Splines não está disponível (%2)

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = ID fino

Explicação: O modo Stiffness Splines não está disponível.
Codificação fina:
Bit 0 - bloco funcional SINAMICS não está presente (veja P0108)
Bit 1 - $MN_DRIVE_TELEGRAMM_TYPE, configure o telegrama que suporta a funcionalidade splines (por exemplo, telegrama 136)
Bit 2 - definir $MA_VELO_FFW_WEIGHT = 100%
Bit 3 - definir $MA_FIPO_TYPE = 2
Bit 4 - definir $MA_FFW_MODE = 3 ou 4
Bit 5 - definir $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO = 1

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Conjunto $MA_SPLINES_CONTROL_CONFIG=0, ou note e implemente o código de erro de multa.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26028 Valor da data da máquina %1[%2] não permitido

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Explicação: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Repetir a entrada com o valor correto e Power On.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26029 Valor da data da máquina %1[%2] não permitido

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD
%2 = Índice: MD-Array

Explicação: O dado de máquina contém um valor não válido.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Repetir a entrada com o valor correto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26030 Eixo %1 encoder %2 Posição absoluta perdida

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Explicação: A posição absoluta do encoder absoluto tornou-se inválida, pois
- na mudança de grupo de parâmetros, foi detectada uma relação alterada das marchas de transmissão entre o encoder e a usinagem ou
- o encoder foi substituído (o número de série do encoder absoluto foi alterado, consulte o MD34230 $MA_ENC_SERIAL_NUMBER, e os parâmetros específicos do drive).
- há uma limitação no formato do número interno no MD34090 $MA_REFP_MOVE_DIST_CORR. Correção: reduza o MD10210 $MN_INT_INCR_PER_DEG ou o MD10200 $MN_INT_INCR_PER_MM.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Canal não está pronto.

Resolução: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Novo referenciamento / nova sincronização do encoder absoluto; instalar o encoder absoluto no lado da carga, configurar corretamente (p. ex. MD 31040 $MA_ENC_IS_DIRECT).

Continuação do programa: Recomece o programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. Reinicie o programa.

26031 Eixo %1 erro de configuração mestre-escravo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Este alarme surge se o mesmo eixo de máquina for configurado, simultaneamente, como eixo mestre e escravo. Cada eixo acoplado através de mestre-escravo pode ser operado ou como mestre ou como escravo.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Verificar os dados de máquina de todos os eixos acoplados, e se necessário, corrigi-los:
- MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD
- MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26032 [Canal %1:] Eixo %2 Master-Slave não configurado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O acoplamento mestre-escravo não pôde ser ativado devido a falta de configuração.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Verificar a atual configuração do acoplamento mestre-escravo.
A configuração pode ser modificada através da instrução MASLDEF ou dos dados de máquina MD37250 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_SPEED_CMD e MD37252 $MA_MS_ASSIGN_MASTER_TORQUE_CTR

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26040 Eixo %1 A parametrização de encoder dado de máquina %2[%3] foi ajustada

Parâmetros: %1 = Número de eixo
%2 = Identificador do dado de máquina
%3 = Índice dos dados da máquina

Explicação: A parametrização do codificador de leitura P979 da unidade e exibido no MD não combina a parametrização do NCK. O NCK-MD correspondente foi adaptado.

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Alimentação exigida. Este alarme somente ocorre quando o NC-MD é configurado desigual ao parâmetro da unidade.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26050 Eixo %1 mudança do conjunto de parâmetros de %2 para %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = ra %3 não é possível
%3 = Índice: novo bloco de parâmetros

Explicação: A mudança do conjunto de parâmetros não pode ser efetuada sem saltos. Isto é devido ao conteúdo do conjunto de parâmetros a ser ativado, p.ex. diferentes fatores de engrenamento de carga.

Reação: O NC comuta para modo follow-up.
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Mesmo com diferentes configurações de fatores da transmissão de carga, uma comutação do conjunto de parâmetros pode ser realizada via MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA e MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM sem a execução de um alarme nas seguintes condições limite: condições limite:
1. Nenhum controle de posição está ativo, por exemplo, no modo de acompanhamento ou com fuso no modo de rotação controlada.
2. No caso de um controle de posição com o encoder direto.
3. No caso de controle de posição com o encoder indireto (a diferença de posição de carga calculada não deve exceder o valor no MD36500 $MA_ENC_CHANGE_TOL).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26051 [Canal %1:] Bloco %2 parada antecipada no modo contínuo de avanço

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A interpolação de avanço não parou no final do bloco, como foi requerido, mas somente desacelerará até a parada no próximo bloco. Esta situação de erro ocorre se a parada na mudança de bloco não planejada pela interpolação de avanço, ou não foi detectada em tempo. Uma possível causa é que o PLC tenha trocado de rotação quando MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START > 0, e a máquina teve que aguardar até que o fuso tenha atingido sua rotação nominal. Uma outra possível causa é que a ação síncrona necessite ser finalizada antes a interpolação de avanço continue. O alarme é somente enviado se MD11400 $MN_TRACE_SELECT = 'H400'. A saída do alarme é normalmente suprimida. - MD11400 $MN_TRACE_SELECT tem o nível de proteção Siemens para password.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: MD35500 $MA_SPIND_ON_SPEED_AT_IPO_START = 1. Programar G09 no bloco anterior a emissão do alarme, para permitir à interpolação de avanço parar como planejado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26052 **[Canal %1:] Bloco %2 velocidade avanço muito alta para transmissão de função auxiliar (%3)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Codificação fina

Explicação: Geralmente, este alarme soa em um bloco com transmissão de função auxiliar durante um movimento. Neste caso, o tempo de espera para reconhecimento da função auxiliar não foi maior que o planejado.
O alarme também soa se a inconsistência interna de controle causar o modo contínuo de avanço (G64, G641, ...), para ser bloqueado inesperadamente.
A interpolação de avanço para abruptamente no fim do bloco indicado na mensagem (interrupção regenerativa). Frequentemente, o alarme 21620 é causado como alarme de acompanhamento. Caso não, o trecho continua após a mudança do bloco.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - O tempo calculado para a transmissão de função auxiliar durante o movimento origina-se no PLC na maioria dos sistemas. Caso contrário,MD10110 $MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE é utilizado para este fim.
- Basicamente, o alarme pode ser evitado programando o bloco G09 indicado na mensagem. Isso interrompe brevemente a interpolação do trecho no fim do bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26053 **[Canal %1:] Bloco %2 Problema de interpolação no LookAhead (módulo %3, identificação %4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Explicação: O sincronismo entre a interpolação e a preparação está incorreto.

Reação: Parada do interpretador
Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Favor entrar em contato com a Siemens.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26054 **[Canal %1:] Bloco %2 Alarme de interpolação no LookAhead (módulo %3, problema %4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Explicação: A capacidade de processamento é insuficiente para criar um perfil uniforme de velocidade de percurso. Disto podem resultar colapsos de velocidade.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Resolução: Alterar a parametrização. Aumentar o ciclo de interpolação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26070 **[Canal %1:] Eixo %2 não pode ser controlado pelo PLC, quantidade máxima excedida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Houve a tentativa de se criar mais eixos do que os permitidos para um eixo controlado pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a opção "número de eixos controlados pelo PLC" e, se necessário, corrigir ou diminuir a quantidade solicitada de eixos controlados pelo PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26072 [Canal %1:] Eixo %2 não pode ser controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O eixo não pode ser controlado pelo PLC. Neste momento, o eixo não pode ser controlado de nenhuma maneira pelo PLC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Utilizar 'Release' ou 'Waitp' para converter o eixo em um eixo neutro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26074 [Canal %1:] Cancelar o controle pelo PLC do eixo %2 não é permitido no atual usuário

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explicação: O PLC pode retornar o direito de controle de um eixo para a execução do programa de peças somente se o eixo estiver pronto para funcionamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Cancelar o sinal VDI de interface "PLC controla eixo", e ativar "Reset axial" e repetir o processo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26075 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 não disponível para o programa NC, controlado exclusivamente pelo PLC

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Explicação: Este eixo é controlado exclusivamente pelo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Deixar o eixo ser controlado pelo PLC, não de modo exclusivo, mas de modo temporário. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit4.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26076 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo %3 não disponível para o programa NC, eixo PLC atribuído definitivamente

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso

Explicação: O eixo foi atribuído definitivamente como eixo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Não definir o eixo como eixo PLC atribuído definitivamente. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26077 [Canal %1:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, controlado exclusivamente pelo PLC

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explicação: Este eixo é controlado exclusivamente pelo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Deixar o eixo ser controlado pelo PLC, não de modo exclusivo, mas de modo temporário. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit4.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26078 [Canal %1:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, eixo PLC atribuído definitivamente

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explicação: O eixo foi atribuído definitivamente como eixo PLC. Com isso o eixo não está disponível para o programa NC.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Não definir o eixo como eixo PLC atribuído definitivamente. Alteração do dado de máquina MD30460 $MA_BASE_FUNCTION_MASK Bit5.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26080 [Canal %1:] Posição de retorno do eixo %2 não programada ou inválida

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explicação: Nenhuma posição de retorno programada para o eixo no momento da ativação ou a posição é inválida

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Primeiro criar o valor com POLFA(eixo, tipo , pos.), neste caso criar o tipo = 1 (absoluto) ou o tipo = 2 (incremental); tipo = 0 marca uma posição inválida

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26081 [Canal %1:] A ativação axial do eixo %2 foi ativada, mas o eixo não é controlado pelo PLC

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explicação: A ativação axial dos eixos individuais foi ativada. Até o momento da ativação, o eixo não está sendo controlado pelo PLC (nenhum eixo individual). Ou a posição é inválida.

Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Primeiro passar o eixo para ser controlado pelo PLC (para criar eixos individuais).
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26082 [Canal %1:] ESR foi acionado para eixo controlado pelo PLC %2

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso
Explicação: Um ESR axial foi acionado para um eixo individual (eixo controlado pelo PLC):
A visualização pode ser suprimida via dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit28 = 1.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: O eixo individual encontra-se em estado de parada axial após o movimento ESR.
O alarme é cancelado se ocorre um Reset axial para o eixo individual,
e então o eixo individual poderá der deslocado novamente.
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação
O eixo individual encontra-se em estado de parada axial após o movimento ESR.
O alarme é cancelado se ocorre um Reset axial para o eixo individual,
e então o eixo individual poderá der deslocado novamente.

26100 Eixo %1 acionamento %2 sinal de vida ausente

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento
Explicação: Caso especial: A emissão do número de acionamento=0 significa que ocorreu um timeout de processamento no nível IPO (consulte também o alarme 4240)
Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Grupo de modo de operação não está pronto, também efetivo para eixos individuais.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Resolução: Reinialização do acionamento, verifique software do acionamento.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26101 Eixo %1 acionamento %2 sem comunicação

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento
Explicação: Apenas para PROFIdrive:
O acionamento não se comunica.
Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Resolução: - Verificar a configuração do bus.
- Verificar a interface (conector removido, opcional do modulo não ativado, etc).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26102 Eixo %1 acionamento %2 sinal de vida ausente

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do acionamento

Explicação: Apenas para PROFIdrive:
A célula de sinal de vida não é mais atualizada pelo acionamento.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: - Verificar os ajustes de ciclo (Recomendação: p. ex. MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0.0)
- Se necessário, prolongar o tempo de ciclo.
- Reinicializar o acionamento.
- Testar o software do acionamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26105 Acionamento para o eixo %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: Apenas para PROFIdrive:
O acionamento parametrizado para o eixo indicado não pôde ser encontrado. Por exemplo, no NC foi parametrizado um PROFIBUS Slave que não está contido na configuração PROFIBUS/PROFINET.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: As possíveis causas são:
- MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE acidentalmente diferente de 0; o acionamento deveria ser simulado (= 0).
- MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR especificado incorretamente, isto é, os números lógicos de acionamento foram trocados e para este acionamento existe um valor inválido no MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (veja o seguinte item) ou foi especificado um número de acionamento que não existe no barramento (deve-se verificar p. ex. o número de escravos).
- O MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém valores que não foram configurados no PROFIBUS/PROFINET ou então endereços diferentes foram selecionados para os slots de entrada e de saída do acionamento na configuração PROFIBUS.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26106 Encoder %2 para o eixo %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Número do encoder

Explicação: Apenas para PROFIdrive:
O encoder parametrizado para o eixo indicado não pôde ser encontrado. Por exemplo, no NC foi parametrizado um PROFIBUS Slave que não está contido na configuração PROFIBUS/PROFINET ou um hardware com defeito foi reportado para ele.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: As possíveis causas são:
- MD30240 $MA_ENC_TYPE acidentalmente diferente de 0; o encoder deveria ser simulado (= 0).
- MD30220 $MA_ENC_MODULE_NR especificado incorretamente, isto é, os números lógicos de acionamento foram trocados e para este acionamento existe um valor inválido no MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS (veja o seguinte item) ou foi especificado um número de acionamento que não existe no bus (deve-se verificar p. ex. o número de slaves).
- O MD 13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém valores que não foram configurados no PROFIBUS/PROFINET ou então foram selecionados endereços divergentes durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída do acionamento na configuração PROFIBUS/PROFINET.
- Um erro fatal de encoder foi detectado durante sua seleção (encoder com defeito, removido), por isso o estado de repouso não pode ser ignorado (neste caso, o alarme é disparado ao invés do alarme 25000/25001 - favor verificar outras possíveis causas de erro).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

26110 Acionado parada/retrocesso do acionamento independente

Explicação: Apenas para SINAMICS:
Alarme informativo: Pelo menos em um eixo foi disparado um comando de "parada e retrocesso autônomos de acionamento"

Reação: NC não está pronto.
O NC comuta para modo follow-up.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Desativar a parada e retrocesso autônomos de acionamento, e confirmar o alarme com Reset.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26120 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, mas o eixo deverá ser definido como NEUTRAL

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explicação: Deve ser definido um eixo como NEUTRO com configuração ESR e $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1.
Porém, os eixos neutros (exceto eixos individuais) não podem executar nenhum ESR.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0, antes que o eixo seja definido como NEUTRAL.
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26121 [Canal %1:] Eixo %2 é NEUTRO e deve ser definido $AA_ESR_ENABLE = 1

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explicação: O $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deve ser definido em eixos neutros (exceto eixos neutros).
Os eixos neutros (exceto eixos individuais) não podem executar nenhum ESR.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deve ser aplicado em eixos neutros (exceto eixos neutros).
O alarme pode ser suprimido através do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 6 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26122 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, a troca de eixos não é executada neste estado

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Explicação: Com $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não é permitida nenhuma troca de eixos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Antes da troca de eixos definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
Definir $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 0.

26126 [canal %1:] Bloco %2; eixo %3: o ESRR ou o ESRS não pôde ser executado, código de erro %4

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo, fuso
%4 = Código de erro

Explicação: A gravação dos dados dos comandos de programa de peça ESRR ou ESRS não pôde ser executada.
Código de erro:
1: O eixo indicado não foi associado a nenhum acionamento.
2: Um ou mais parâmetros ESR não estão disponíveis no SINAMICS.
3: Houve o impedimento da gravação de um ou mais parâmetros ESR no SINAMICS.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: Código de erro:
1: Verifique a associação dos eixos NC com os acionamentos.
2: Um ou mais parâmetros ESR não estão disponíveis no SINAMICS.
Verifique a associação dos eixos NC com os acionamentos.
A programação do ESRR ou do ESRS somente é possível para o SINAMICS a partir da versão V4.4.
O módulo de função "parada e retrocesso autônomos de acionamento" não está ativo no SINAMICS.
3: Houve o impedimento da gravação de um ou mais parâmetros ESR no SINAMICS.
Ative a emissão de outros alarmes informativos através do MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 1.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
A gravação dos dados dos comandos de programa de peça ESRR ou ESRS foi negada.
Verificar a programação
Confirmar o alarme com Reset

26201 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia RAIZ não foi encontrado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O elemento de cadeia cinemática com o nome especificado em MD16800 $MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME não foi encontrado.
Este erro não ocorre se os elementos de cadeia cinemática não forem definidos, ou seja, se todas as variáveis do sistema $NK_NAME[n] estiverem vazias.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique o conteúdo dos dados de máquina MD16800 $MN_ROOT_KIN_ELEM_NAME para que se refira a um elemento de cadeia cinemática existente ou adapte o nome de um elemento de cadeia cinemática ao conteúdo dos dados especificados de máquina.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26202 [Canal %1:] Bloco %2: Os nomes dos elos de cadeia cinemática $NK_NAME[%3] e $NK_NAME[%4] são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do 1° elemento de cadeia
%4 = Índice do 2° elemento de cadeia

Explicação: Existem (pelo menos) dois elos de cadeia cinemática com o mesmo nome. Os nomes dos elos de cadeia cinemática deverão ser únicos.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Alterar os nomes dos elos de cadeia cinemática envolvidos

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26204 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_NEXT[%4] faz referência, já está presente na cadeia

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elemento da cadeia

Explicação: Em um elo de cadeia como próximo elo é indicado um elo de cadeia que já está contido na cadeia. Com isso é definida uma cadeia fechada não permitida.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Definir a cadeia cinemática de modo que não resulte em nenhuma cadeia fechada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26208 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_NEXT[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elo de cadeia
%4 = Índice do elo de cadeia

Explicação: O elo de cadeia que foi indicada como próximo elo de uma cadeia cinemática não foi encontrado.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Indicar no $NK_NEXT[...] o nome de um elo de cadeia existente.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26210 [Canal %1:] Bloco %2: O elemento de cadeia %3, para o qual o $NK_PARALLEL[%4] faz referência, não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do próximo elemento de cadeia paralela
%4 = Índice do elo de cadeia
Explicação: O elemento de cadeia paralela especificada não foi encontrada.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Em $NK_PARALLEL[...], especifique o nome do elemento de cadeia existente.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26211 [Canal %1:] Bloco %2: $NK_SWITCH_INDEX[%3] é grande demais.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice do elemento da cadeia
Explicação: O conteúdo do $NK_SWITCH_INDEX de um elemento de cadeia do tipo "SWITCH" deve ser maior que ou igual a -1 e menor que o conteúdo dos dados da máquina MD18882 $MN_MM_MAXNUM_KIN_SWITCHES.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Inserir um valor permitido em $NK_SWITCH_INDEX.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26216 [Canal %1:] Bloco %2: A direção do eixo em parâmetro relacionado %3 não foi definida.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Valor de offset fino
Explicação: O elemento de cadeia descreve um eixo, cujo sentido é definido pela soma dos valores contidos no $NK_OFF_DIR e no $NK_OFF_DIR_FINE. A definição somente será válida se tanto o valor do vetor de soma como o valor do vetor básico $NK_OFF_DIR forem maior que 1.0e-6.
Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Especificar os vetores válidos no $NK_OFF_DIR e / ou no $NK_OFF_DIR_FINE ou então alterar o tipo do elemento de cadeia.
Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26218 [Canal %1:] Bloco %2: Nome inválido no %3[%4]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome das variáveis de sistema
%4 = Índice das variáveis de sistema

Explicação: Uma variável de sistema do tipo STRING contém um nome inválido.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Utilizar um nome admissível.
Os nomes admissíveis podem ser consultados na documentação das respectivas variáveis de sistema.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26220 [Canal %1:] Bloco %2: tipo de elemento desconhecido em $NK_TYPE[%3]

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Índice das variáveis de sistema

Explicação: A variável de sistema $NK_TYPE contém um tipo de elemento permitido.
Os seguintes tipos são permitidos (nenhuma distinção entre as classes superiores e inferiores):
"OFFSET"
"AXIS_LIN"
"AXIS_ROT"
"ROT_CONST
"SWITCH"
Este alarme também soa quando o tipo de elemento dos elementos da cadeia cinemática e o tipo de eixo do eixo de usinagem inserido no $NK_NAME não se correspondem.
Exemplo: $NK_TYPE[...] contém o tipo "AXIS_LIN" e $NK_AXIS a série "C1", em que C1 é o identificador do eixo de usinagem de um eixo rotativo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Utilize um tipo permitido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26237 [Canall %1:] Bloco %2: $NP_CHAIN_ELEM[%4] = %3 refere-se a um tipo de elemento de cadeia SWITCH.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do elemento de cadeia
%4 = Índice da área de proteção

Explicação: O componente $NP_CHAIN_ELEM da área de proteção específica refere-se a um elemento do tipo "SWITCH". As áreas de proteção não devem ser vinculadas aos elementos deste tipo.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Fixar a área de proteção em um outro elemento na cadeia cinemática. Por exemplo, um elemento adicional do tipo OFFSET com comprimento zero pode ser inserido antes do elemento de cadeia do tipo SWITCH.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26260 **[Canal %1:] Bloco %2: Colisão das duas áreas de proteção %3 e %4.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da 1ª área de proteção
%4 = Nome da 2ª área de proteção

Explicação: No bloco indicado as duas áreas de proteção entram em colisão, isto é, a distância das duas áreas de proteção é menor que o valor definido no dado de máquina MD10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE.

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26261 **[Canal %1:] Colisão das duas áreas de proteção %2 e %3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome da 1ª área de proteção
%3 = Nome da 2ª área de proteção

Explicação: As duas áreas de proteção mencionadas entram em colisão.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26265 **[Canal %1:] Bloco %2: Colisão das duas áreas de proteção %3 e %4.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da 1ª área de proteção
%4 = Nome da 2ª área de proteção

Explicação: As duas áreas de proteção nomeadas colidem no bloco indicado, ou seja, a distância entre as duas áreas de proteção é menor que o valor definido por MD10619 $MN_COLLISION_TOLERANCE.

Reação: Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Programa NC ou definição das áreas de proteção envolvidas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26278 **[Canal %1:] Bloco %2: O nome de eixo %3 contido no $NK_AXIS[%4] é desconhecido ou inválido.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome de eixo ou de frame
%4 = Índice do elemento da cadeia

Explicação: Um nome desconhecido ou inválido foi inserido no elemento de uma cadeia cinemática no componente $NK_AXIS[...].
O nome inserido deve ser ou um identificador de eixo de usinagem.
O alarme também soa se o nome inserido em $NK_AXIS[...] existe, mas o elemento nomeado não é do tipo definido em $NK_TYPE[...].
Exemplo: $NK_TYPE[...] contém o tipo "AXIS_ROT" e $NK_AXIS[...] o identificador do eixo de usinagem de um eixo linear, por exemplo "X1".

Reação: Bloco a corrigir com reorganização.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Insira um nome válido em $NK_AXIS[...] (identificador de eixo de usinagem).
Insira o tipo do elemento em $NK_TYPE[...] que seja referente ao conteúdo de $NK_AXIS.

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26280 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = 1ª área de proteção
%4 = 2ª área de proteção

Explicação: O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: No modo de operação Jog: Deslocar o eixo para fora da zona de perigo.
No modo de operação Automático: Determinar e eliminar a causa do perigo de colisão. Possíveis causas: Programa NC incorreto, sobreposição da manivela, acoplamentos de eixos e a limitação ou ativação simultânea de dois canais.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26281 [Canal %1:] Eixo %2 Perigo de colisão %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = 1ª área de proteção
%4 = 2ª área de proteção

Explicação: O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão. Neste caso, a trajetória programada provavelmente foi abandonada, pois não foi possível executar uma parada a tempo na trajetória (situação excepcional).

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme no final do bloco.

Resolução: No modo de operação Jog: Deslocar o eixo para fora da zona de perigo.
No modo de operação Automático: Determinar e eliminar a causa do perigo de colisão. Possíveis causas: Programa NC incorreto, sobreposição da manivela, acoplamentos de eixos e a limitação ou ativação simultânea de dois canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.
O eixo indicado foi parado devido ao perigo de colisão. Neste caso, a trajetória programada provavelmente foi abandonada, pois não foi possível executar uma parada a tempo na trajetória (situação excepcional).

26285 [Canal %1:] Bloco %2: parada de emergência devido a colisão %3 %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = 1ª área de proteção
%4 = 2ª área de proteção

Explicação: Todos os eixos foram parados com uma parada de emergêcia devido a uma colisão.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Reação local ao alarme.
O NC comuta para modo follow-up.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Em modo Jog: mova o eixo para fora da colisão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26286 [Canal %1:] Bloco %2: perigo de colisão de áreas de proteção preativadas %3 e %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da 1ª área de proteção
%4 = Nome da 2ª área de proteção

Explicação: Foi detectada uma colisão onde, pelo menos, uma área de proteção pré-ativada está envolvida.
Uma colisão destas somente ocorre quando o sinal de interface atribuído com uma área de proteção pré-ativada tenha sido ativado. Ou seja, quando uma área de proteção pré-ativada tenha passado para condição de área de proteção ativa.
Na colisão pode estar envolvida uma área de proteção pré-ativada ou ativa (estática), ou ainda podem estar envolvidas duas outras áreas de proteção pré-ativadas. Os nomes das áreas de proteção pré-ativas são informados no texto do alarme.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Resetar os sinais de interface de ativação.
Redefinir as áreas de proteção.
Recuo

Continuação do programa: Cancele o alarme com NC START ou a tecla RESET e continue com o programa.

26300 Perda de sinal de vida da prevenção de colisões externas.

Explicação: O timeout configurado (MD16904 $MN_COLLISION_EXT_TIMEOUT) para comunicação com a prevenção de colisões externa expirou.

Reação: NC Stop com o alarme.
Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.
NC não está pronto.

Resolução: Verificar sistema externo quanto a erros, se necessário aumentar o timeout.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais. Reinicie o programa.

26302 Prevenção de colisão externa: aguardando conexão.

Explicação: Uma prevenção de colisão externa foi configurada. NCK está aguardando o sistema se conectar.

Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Iniciar o sistema externo, verificar a conexão, se necessário.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26303 Verificação de colisão incompleta. Código da função: %1

Parâmetros: %1 = Código da função

Explicação: A verificação de colisão está ativa, mas não há tempo de processamento suficiente disponível para uma verificação completa.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Verificar e ajustar a configuração do controle.
Suprimir o alarme com MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit 29
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26350 Prevenção de colisão externa: sistema desativado.

Explicação: O sistema externo foi desativado. Não há proteção contra colisão!
Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.
Resolução: Ativar sistema externo.
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26351 Prevenção de colisão externa: inicializando.

Explicação: O sistema externo foi conectado, mas ainda não está pronto.
Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.
Resolução: Aguardando. Verificando se o sistema externo está sinalizando erros.
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26352 Prevenção de colisão externa: modo de medição.

Explicação: O sistema externo está no modo de medição.
Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.
Resolução: Para detalhes, consulte a saída do sistema externo.
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26353 Prevenção de colisão externa: erro na ferramenta inativa %1. Código de erro %2.

Parâmetros: %1 = Número da ferramenta.
%2 = Código de erro
Explicação: O sistema externo está sinalizando um erro em uma ferramenta inativa.
Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.
Resolução: Verifique o sistema externo e corrija o erro relatado.
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26354 Prevenção de colisão externa: um movimento está sendo desacelerado ou parado (%1,%2,%3,%4).

Parâmetros: %1 = Código de erro
%2 = Código de erro
%3 = Código de erro
%4 = Código de erro
Explicação: Um movimento está sendo desacelerado ou parado.
Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Para detalhes, consulte a saída do sistema externo.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26355 Prevenção de colisão externa: o sistema está sinalizando uma advertência (%1,%2,%3,%4).

Parâmetros: %1 = Código de erro
%2 = Código de erro
%3 = Código de erro
%4 = Código de erro

Explicação: O sistema externo está sinalizando uma advertência.

Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Para detalhes, consulte a saída do sistema externo.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

26370 Prevenção de colisão externa: Stop devido a uma colisão (%1,%2).

Parâmetros: %1 = Código de erro
%2 = Código de erro

Explicação: O sistema externo relata uma colisão.

Reação: Visualização de alarme.
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Para detalhes, consulte a saída do sistema externo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26371 Prevenção de colisão externa: Stop (erro na ferramenta ativa %1, código de erro %2).

Parâmetros: %1 = Número da ferramenta.
%2 = Código de erro

Explicação: O sistema externo está sinalizando um erro na ferramenta ativa.

Reação: Visualização de alarme.
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Verifique o sistema externo e corrija o erro relatado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26372 Prevenção de colisão externa: erro de comunicação (OPC UA, código de erro %1).

Parâmetros: %1 = Código de erro

Explicação: Um erro ocorreu na comunicação entre o sistema externo e o servidor OPC UA.

Reação: Visualização de alarme.
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Para detalhes, consulte a saída do sistema externo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26373 **Prevenção de colisão externa: erro de log (%1,%2).**

Parâmetros: %1 = Código de erro
%2 = Código de erro

Explicação: Um erro ocorreu na comunicação entre o sistema externo e o NCK.

Reação: Visualização de alarme.
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Para detalhes, consulte a saída do sistema externo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26374 **Prevenção de colisão externa: o sistema está sinalizando um erro (%1,%2,%3,%4).**

Parâmetros: %1 = Código de erro
%2 = Código de erro
%3 = Código de erro
%4 = Código de erro

Explicação: O sistema externo está sinalizando um erro.

Reação: Visualização de alarme.
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Verificar os arquivos de saída/log de erros do sistema externo para obter detalhes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

26375 **Prevenção de colisão externa: Stop devido a uma colisão (%1,%2).**

Parâmetros: %1 = Código de erro
%2 = Código de erro

Explicação: O sistema externo reporta uma colisão.

Reação: Visualização de alarme.
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Para detalhes, consulte a saída do sistema externo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26376 **Prevenção de colisão externa: o sistema está sinalizando um erro (%1,%2,%3,%4).**

Parâmetros: %1 = Código de erro
%2 = Código de erro
%3 = Código de erro
%4 = Código de erro

Explicação: O sistema externo está sinalizando um erro.

Reação: Visualização de alarme.
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.
Sinais da interface são acionados.

Resolução: Verificar os arquivos de saída/log de erros do sistema externo para obter detalhes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

26380 [Canal %1:] Bloco %2: Configuração AFIS incorreta para eixo %3 identificador %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Eixo
%4 = Código do erro

Explicação: A alteração de filtro automática (AFIS) ativa, mas com uma configuração incorreta para um eixo.
1: O eixo está configurado como eixo AFIS mas nenhum filtro de solavanco está ativado por MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE. O filtro de solavanco deve estar sempre ativado para eixos AFIS.
2: O eixo está configurado com apenas uma cadeia de filtro (por ex., MD32402 $MA_AX_JERK_MODE=0x). Duas cadeias de filtros devem estar sempre configuradas para eixos AFIS.

Reação: Visualização de alarme.
Sinais da interface são acionados.
Parada do interpretador

Resolução: 1: Ativar o filtro de solavanco para o eixo com MD32400 $MA_AX_JERK_ENABLE.
2: a: Parametrizar duas cadeias de filtros para o eixo com MD32402 $MA_AX_JERK_MODE
b: Desativar AFIS para o eixo: MD32332 $MA_AFIS_ENABLE = FALSE

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

27008 Eixo %1 fim de curso de software desativado

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: No painel de operação foi iniciado o teste de aceitação SI das posições finais seguras com o wizard do teste de aceitação. Para este teste de aceitação são desativados os fins de curso de software, de um canal único, para o eixo/fuso, para garantir que as posições de limite seguras possam ser atingidas.

Reação: Visualização de alarme.
Desativação do limite de software de canal único do eixo/fuso visualizado.

Resolução: Desativar o teste de aceitação com o wizard do teste de aceitação ou aguardar a conclusão do teste.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27033 Eixo %1 parametrização do MD %2[%3] inválida, código de erro %4

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Nome do MD
%3 = Índice campo MD para nome MD
%4 = Código de erro, referência à causa (consulte a descrição do alarme)

Explicação: A parametrização dos dados de máquina específicos está incorreta. A informação adicional é o índice de campo dos dados de máquina. Se o dado de máquina for um item de dado de máquina individual, então será indicado um zero como índice de campo. Este alarme aparece de acordo com código de erro exibido.

1: A conversão do MD indicado no formato interno de cálculo provoca um estouro.

2: Erro de parametrização das entradas/saídas atribuídas para os SGEs/SGAs.

3: Uma das posições de came ativada está fora da faixa do módulo do valor real.

4: A função "sincronização de valor real de sistema de 2 encoders" (escorregamento) foi selecionada para um sistema de 1 encoder.

5: A função "sincronização de valor real de sistema de 2 encoders" (escorregamento) foi selecionada ao mesmo tempo em que uma função com referência absoluta (SE/SN).

6: Uma função de segurança foi habilitada em MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, embora as funções de segurança SBH/SG não tenham sido habilitadas.

7: Um SGE/SGA específico ao eixo foi parametrizado na referência SPL (número de segmento = 4) e a função habilitada para as paradas externas (bit 6, MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE) está faltando.

8: A sincronização do came foi ativada através do bit 7 no MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, sem habilitar os cames através dos bits 8... 15.

12: Um zero foi inserido no MD36917 $MA_SAFE_ENC_GRID_POINT_DIST.

13: Um zero foi inserido no MD36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL.

14: A faixa de módulo de parametrização do came MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE não é um múltiplo inteiro de 360 graus.

15: Um SGE/SGA específico ao eixo foi parametrizados na interface do SPL (número de segmento = 4) e SGE "Remoção de seleção de parada externa A" (atribuído através do MD36977 $MA_SAFE_EXT_STOP_INPUT[0]) foi parametrizada invertida (bit 31 = 1) ou SGE "Remoção de seleção de parada externa A" não foi parametrizada na interface SPL $A_OUTSI.

16: O MD10097 $MN_SAFE_SPL_STOP_MODE foi parametrizado no valor 4 (parada E) embora a parada externa E não tenha sido habilitada em todos os eixos com função SI habilitada (MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE não é igual a 0).

17: No MD36907 $MA_SAFE_DRIVE_PS_ADDRESS, um valor inválido foi parametrizado ou o mesmo endereço foi atribuído a eixos múltiplos.

18: A preatribuição interna do MD36919 $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT da parametrização da unidade não foi possível porque os valores teriam sido definidos fora da faixa permitida. Ajuste a parametrização do encoder na unidade.

19: O MD36932 $MA_SAFE_VELO_OVR_FACTOR foi parametrizado com casas decimais.

20: O valor inserido no MD36934 $MA_SAFE_POS_LIMIT_PLUS e MD36935 $MA_SAFE_POS_LIMIT_MINUS foram trocados. O limite superior é menor ou igual ao limite inferior.

21: No MD30300 $MA_IS_ROT_AX e MD36902 $MA_SAFE_IS_ROT_AX, várias definições foram feitas.

22: A faixa do módulo de came parametrizado MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE e a faixa do módulo no MD30330 $MA_MODULO_RANGE não são divisíveis por outro com um resultado inteiro.

23: No MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE, o mecanismo de teste de freio controlado pelo NC foi ativado embora a operação segura não tenha sido habilitada para este eixo em MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE e a conexão às funções de segurança independentes de drive no MD37950 $MA_SAFE_INFO_ENABLE não tenha sido habilitada. O teste do mecanismo de frenagem somente é permitido com as funções de segurança neste eixo.

24: O MD36961 $MA_SAFE_VELO_STOP_MODE ou o MD36963 $MA_SAFE_VELO_STOP_REACTION foram parametrizados com um valor não permitido.

25: Os alarmes 27000/F01797 devem ser suprimidos durante o estacionamento (MD36965 $MA_SAFE_PARK_ALARM_SUPPRESS!=0). Para tanto, o "Eixo referenciado com segurança" do SGA deve ser parametrizado no MD36987 $MA_SAFE_REFP_STATUS_OUTPUT.

26: O endereço básico lógico configurado na Etapa 7 e endereçado no MD36906 $MA_SAFE_CTRLOUT_MODULE_NR, MD10393 $MN_SAFE_DRIVE_LOGIC_ADDRESS não equivalem, ou o slot endereçado desta forma tem o comprimento incorreto.

27: A posição do came MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n] ou MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] está parametrizada muito próxima do limite modulo.

28: No MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE, os "Cames seguros" estão habilitados nos bit 8...15, enquanto no MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE a função "Faixa de came seguro" está habilitada.

29: A posição de came negativa MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] é maior que a posição do came positiva MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]. Isto não é permitido para a função "Faixa de came segura"

30: A distância entre 2 cames em uma faixa de came (MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n] e MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[m]) é pequena demais. (Função "Faixa de came segura")

31: O comprimento do came, isto é a distância entre uma posição de came positiva (MD36936 $MA_SAFE_CAM_POS_PLUS[n]) e a posição do came negativa (MD36937 $MA_SAFE_CAM_POS_MINUS[n]) é pequena demais.(função "Faixa de came segura")

32: Para pelo menos 2 cames habilitados no MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE, valores idênticos são inseridos em MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] .(função "Faixa de came segura")

33: O valor parametrizado em MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n] para um came habilitado em MD36903 $MA_SAFE_CAM_ENABLE é inválido. (Função "Faixa de came segura")

34: Mais de 15 cames foram atribuídos a uma faixa de came em MD36938 $MA_SAFE_CAM_TRACK_ASSIGN[n].(Função "Faixa de came segura")

35: A funcionalidade de módulo do came foi selecionada no MD36905 $MA_SAFE_MODULO_RANGE embora isso não seja suportado para a função "Faixa de came segura".

36: O tempo do ciclo de monitoramento parametrizado MD10091 $MN_INFO_SAFETY_CYCLE_TIME não equivale ao tempo do ciclo de monitoramento parametrizado no canal de monitoramento de drive (p9500).

37: A histerese de velocidade n<nx em MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS é maior que 3/4 do limite de velocidade n<nx em MD36946 $MA_SAFE_VELO_X.

38: A histerese de velocidade n<nx em MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS é menor que ou igual a 0.

39: A tolerância de velocidade n<nx em MD36947 $MA_SAFE_VELO_X_HYSTERESIS é menor que a tolerância de escorregamento em MD36949 $MA_SAFE_SLIP_VELO_TOL

40: Um SGE/SGA específico ao eixo endereça a interface do SPL fora do lançamento do escopo habilitado pela opção relevante.

41: A resolução total do encoder (combinação de resolução grossa e fina em MD36918 $MA_SAFE_ENC_RESOL e MD36919 $MA_SAFE_ENC_PULSE_SHIFT) é válida ou excede o formato do valor real suportado.

42: Habilitação simultânea do teste de freio controlado por NC e teste de freio integrado de acionamento não é permitido.

43: Para um eixo com funções de segurança, nenhum drive PROFIdrive foi paramerizado no MD30100 $MA_CTRLOUT_SEGMENT_NR para a atribuição do ponto de ajuste/canal do valor real. Habilite o link SIC/SCC (MD37950 $MA_SAFE_INFO_ENABLE) ou reinicie a habilitação do teste de freio controlado pelo NC (MD37000 $MA_FIXED_STOP_MODE).

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.

Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

NC Stop com o alarme.

Resolução: Verifique e altere o MD especificado. Permita o checksum ser recalculado. Reconheça as funções de segurança.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27811 Eixo %1 Erro de parametrização: MD %2 [%3] inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

%2 = Nome do MD

%3 = Índice campo MD para nome MD

Explicação: A parametrização dos dados exibidos da máquina está incorreta.

Este alarme ocorre conforme a seguir:

- Durante a avaliação do número do telegrama SIC/SCC em MD13376 $MN_SAFE_INFO_TELEGRAM_TYPE ou no parâmetro de acionamento p60122, um número de telegrama SIC/SCC inválido foi identificado (não igual a 701).

- A verificação dos endereços-lógicos base de MD13374 $MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR indicou que um slot com este endereço não existe, ou o telegrama SIC/SCC tem uma extensão incorreta e a comunicação "SIC/SCC" não pode ser habilitada.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Prevenção de comunicação PROFIsafe cíclica entre o PLC e o acionamento.
Prevenção de comunicação SIC/SCC cíclica entre o NCK e o acionamento.

Resolução: Parametrizar um número de telegrama SIC/SCC válido (701).
Configurar ou parametrizar com os endereços-base lógicos para os slots SIC/SCC ou PROFIsafe.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27812 Eixos %1 e %2 parametrizados com o mesmo endereço SIC/SCC %3.

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Nome do eixo, número do fuso
%3 = Endereço lógico base SIC/SCC

Explicação: O mesmo endereço base para comunicação com uma propulsão foi selecionado para os eixos especificados. Isso não é permitido.

Reação: Grupo de modo de operação não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Atribuição correta da propulsão para os dois eixos especificados.
Endereços base lógicos diferentes devem ser selecionados para atribuição aos eixos especificados via MD37954 $MA_SAFE_INFO_MODULE_NR e MD13374 $MN_SAFE_INFO_DRIVE_LOGIC_ADDR.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27813 A opção da lógica F não está definida

Explicação: A opção para a lógica F MD19500 $ON_SAFE_PLC_LOGIC não está disponível.
O modo de operação de segurança para "SINUMERIK Safety Integrated plus (F-PLC) está definido no MD13370 $MN_SAFE_MODE.

Reação: NC não está pronto.
Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.
Prevenção de comunicação PROFIsafe cíclica entre o PLC e o acionamento.
Prevenção de comunicação SIC/SCC cíclica entre o NCK e o acionamento.

Resolução: Alinhar os dados da opção e o modo de operação de segurança.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

27830 Eixo %1 O controle não está pronto para o teste de frenagem segura integrado à unidade

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Explicação: O controle de movimento rejeita o pedido pelo "Teste de frenagem segura" integrado à unidade por meio da interface VDI.
Causas possíveis:
- O interpolador ou o eixo não foram parados na seleção do teste de freios por VDI, portanto o eixo em movimento ou a parada exata não foi (mais) dada.
- Um novo teste de freio foi solicitado e o teste de freio anterior ainda não tinha terminado no controle.
- Um outro eixo está em movimento no canal.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente se as condições no controle de movimento para desempenhar o "Teste de frenagem segura" integrado à unidade forem cumpridas, ou o "Teste de frenagem segura" integrado à unidade foi removido.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27900 PROFIBUS-DP: Falha SI Eixo %1, código %2, valor %3, duração %4

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Código de falha do acionamento (r9747)
%3 = Valor de falha do acionamento (r9749)
%4 = Tempo de falha do acionamento (r9748)

Explicação: A unidade sinaliza falha SI %2 com mais informações %3 no instante %4.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

27910 PROFIBUS-DP: Falha SI Eixo %1, código %2, valor %3, duração %4

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = Código de falha do acionamento (r9747)
%3 = Valor de falha do acionamento (r9749)
%4 = Tempo de falha do acionamento (r9748)

Explicação: A unidade sinaliza falha SI %2 com mais informações %3 no instante %4.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Visualização de alarme.
Não foi possível iniciar o programa, devido a uma falha de SI relatada pelo drive.
A falha de SI requer uma confirmação de segurança.

Resolução: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

29033 [Canal %1:] Troca do eixo %2 não é possível, movimento de eixo PLC ainda não concluído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Explicação: Um eixo de PLC ainda não atingiu sua posição final e não pode ser devolvido a um canal ou neutralizado. Este alarme não deve ocorrer se o bloco de dados de PLC, FC18 for utilizado.

Reação: NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Resolução: Esperar até o eixo atingir sua posição final ou terminar o movimento cancelando o percurso restante.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

Alarmes de ciclos

5

61000	**%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhuma correção de ferramenta ativa**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	A correção D deverá ser programada antes da chamada do ciclo.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61001	**[Canal %1:] Bloco %2: Passo da rosca definido de forma errada**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Verifique parâmetros para tamanho da rosca ou ajuste do passo (um contradiz o outro).
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61002	**%[[Canal %1:] Bloco %2: %]modo de usinagem definido de forma incorreta**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	
Resolução:	Modificar os parâmetros VARI.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61003	**%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não foi programado qualquer avanço no ciclo**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Modificar o parâmetro do avanço.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61004 **[Canal %1:] Bloco %2: Configuração incorreta dos eixos geométricos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61005 **[Canal %1:] Bloco %2: 3° eixo geométrico não existente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na aplicação na máquina de usinagem sem eixo Y no plano G18.

Resolução: Verificar o parâmetro na chamada de ciclo.

61006 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de ferramenta muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio da ferramenta é muito grande para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar uma ferramenta menor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61007 **[Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio da ferramenta é muito pequeno para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar uma ferramenta maior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61008 **[Canal %1:] Bloco %2: Não há ferramenta ativa**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos:.

Resolução: Selecionar ferramenta.

61009 **[Canal %1:] Bloco %2: Núm. de ferramenta ativo = 0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não há nenhuma ferramenta (T) programada antes da chamada do ciclo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar uma ferramenta (T).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61010 **[Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida de acab. muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Causas do erro:
- A tolerância de acabamento para a base é superior à profundidade total.
- A tolerância de acabamento na borda é superior ou igual ao diâmetro da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Diminuir a sobremedida de acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61011 **[Canal %1:] Bloco %2: Alteração de escala não permitida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Há um fator de escala ativo que é inválido para este ciclo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificar o fator de escala.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61012 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Alteração de escala diferente no plano**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61013 **[Canal %1:] Bloco %2: Ajustes básicos foram alterados, programa não é executável**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Os ajustes básicos não condizem com o programa gerado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar e, se necessário, modificar os ajustes básicos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61014 **[Canal %1:] Bloco %2: Excede-se o plano de retrocesso**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro RTP.

61015 **[Canal %1:] Bloco %2: Contorno não definido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61016 **[Canal %1:] Bloco %2: Falta frame de sistema para ciclos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Ajustar dado de máquina 28082 $MC_MM_SYSTEM_FRAME_MASK, Bit 5=1.

61017 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Função %4 não presente no CN**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61018 **[Canal %1:] Bloco %2: função %4 não executável com CN**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61019 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro %4 incorretamente definido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O alarme 61019 é emitido em muitos ciclos se os parâmetros de transferência tiverem sido programados incorretamente.
O texto do alarme indica o nome do parâmetro incorreto.
Exemplo de ciclo POCKET3: Parâmetro _MIDA definido incorretamente.
O parâmetro mencionado deve então ser verificado e alterado.
Para parâmetros nos quais várias opções de seleção são codificadas por dígitos decimais individuais, o dígito codificado incorretamente também é emitido.
Exemplo: parâmetro (S_MVAR: dec4) definido incorretamente
O valor da 4ª casa decimal (dec4 -> CENTÉSIMO dígito) do parâmetro de transferência S_MVAR foi definido incorretamente

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar e alterar o valor do parâmetro ou a posição correspondente.

Notas particulares para ciclos individuais:

Se a mensagem de erro 61019 for proveniente de CYCLE832:

61019 parâmetro S_TOLM: xx foi definido incorretamente

1. O parâmetro S_TOLM está fora do intervalo de valores: S_TOLM Dígito das UNIDADES 0 a 3. Dígito DECIMAIS 0 ou 1
2. Parâmetro S_TOLM> 3 e parâmetro S_OTOL não programado e dado de ajuste SD55220 $SCS_FUNCTION_MASK_MILL_TOL_SET bit0 = 0

Ação corretiva:

Definir o parâmetro S_TOLM no intervalo válido (0..13) ou

Configurar o bit de compatibilidade no SD55220 bit0 = 1 com o campo de tecnologia quando CYCLE832 for acessado (até SW 2.6).

Se a mensagem de erro for proveniente de CUST_832:

O ciclo do fabricante CUST_832 deve ser atualizado para a última versão do ciclo.

Se a mensagem de erro for proveniente de CYCLE9960:

01 MD11160 : autorização inadequada para escrever a cadeia cinemática

10 VCS_Rotary : Compile Cycle VCS_Rotary não está totalmente configurado. GUD variable _E996_ACTIV_STATE não está presente

11 VCS Rotary : Compile Cycle VCS Rotary não está totalmente configurado. Variable $MC_E996_FILE_LOCATION faltando

12 VCS_Rotary MD62738 : $MC_E996_FILE_LOCATION parametrizado incorretamente

13 VCS_Rotary file : muitos E996m_ files. O número é limitado até_E996m_10

14 VCS_Rotary MD62736 : limite de compensação excedido

15 VCS_Rotary MODULO : RA é um eixo Modulo. O intervalo de medição contém $MA_MODULO_RANGE_START, $MA_MODULO_RANGE_START deve ser uma posição de medição

16 VCS_Rotary MODULO : RA é um eixo Modulo. O intervalo de medição contém $MA_MODULO_RANGE_START, o ângulo entre os pontos de medição deve ser um divisor de $MA_MODULO_RANGE

20 $NT_CNTRL bit 7 : com cabeçote de referência, a sequência vetorial deve estar aberta -> $NT_CNTRL bit7=0

21 $SCS_MEA_KIN_MODE[0] DEC2=0 : com cabeçote de referência, a sequência vetorial deve estar aberta.

24 REF HEAD TRAFOTYP : cabeçote de referência somente com cabeçote giratório ou cinemática mista

25 REF HEAD S_KNUM? : Parâmetro S_KNUM=9000, corresponde ao deslocamento de ponto zero ativo
S_KNUM=xx 1(G54) ... 99(G599)

26 REF HEAD : nenhum cabeçote foi medido como cabeçote de referência _OVR[105]=0 _OVR[105]=número de transformação

27 REF Workoffset : _OVR[104] -> Deslocamento de ponto zero medido com o cabeçote de referência não corresponde ao valor atual.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61020 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível usinar com TRANSMIT/TRACYL ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61021 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor muito elevado

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Para a medição de ciclos:
- Corrigir os parâmetros exibidos na tela de medição de ciclo ou interface de medição de ciclo.
-Para CYCLE63 e fresamento trocoidal:
- O ângulo de contato CMAX deve ser inferior ou igual a 80° durante o desbaste

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61022 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor muito baixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Para CYCLE63 e fresamento trocoidal:
- O ângulo de contato CMIN deve ser maior que 10° durante o desbaste

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61023 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Valor deve ser diferente de zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61024 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 Controlar valor

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se a mensagem de erro for proveniente do CYCLE9960:

Início/fim RA1: a faixa de medição definida não é compatível com a faixa de deslocamento (dado de máquina 36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS) do eixo rotativo 1.

Início/fim RA2: a faixa de medição definida não é compatível com a faixa de deslocamento (dado de máquina 36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS) do eixo rotativo 2.

A faixa de medição é sempre considerada no sentido horário do início ao fim

Exemplo: início = 0°, final = -45°, faixa de deslocamento do eixo -90°. 90° => erro, uma vez que a faixa de medição é interpretada de 0° a 315° e não de -45° a 0°

Uma mensagem de erro é exibida ao medir a cinemática de uma retificadora:

1ª medição: a posição inicial é "Beta" = 0°, "Beta" <> 0° gera uma mensagem de erro.

Para a 2ª e a 3ª medições, o "Beta" deve ser girado ainda mais, na direção positiva ou negativa. Uma mudança no sentido de rotação gera uma mensagem de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61025 [Canal %1:] Bloco %2: Controlar o ajuste do porta-ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61026 [Canal %1:] Bloco %2: O ciclo não pode ser executado com a função NC %4!

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61027 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Sub-rotina %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar chamada do CYCLE62

- Verificar se as sub-rotinas especificadas na chamada do CYCLE62 existem no armazenamento do programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61028 **[Canal %1:] Bloco %2: Nome do contorno %4 muito longo.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Mensagem de erro em conexão com chamada de contorno:
- escolher um nome de contorno menor
Mensagem de erro em conexão com o torneamento do contorno:
- Comprimento da string dos caminhos do contorno da peça pronta ou do contorno de peça bruta (se houver contorno de peça bruta) ou do contorno de peça bruta atualizado (se usinagem residual) longo demais
- usar um nome de diretório ou de contorno mais curto
Mensagem de erro em conexão com fresamento de contorno:
- Comprimento do string dos caminhos do contorno de bolsão/de peça bruta ou dos contornos de ilha longo demais
- utilizar um nome de diretório ou de contorno menor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61029 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %] Nome do programa %4 muito longo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: -Escolher um nome menor para a subrotina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61030 **[Canal %1:] Bloco %2: Caminho não permitido: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61031 **[Canal %1:] Bloco %2: Caminho não encontrado: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61032 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo não encontrado: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61033 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de arquivo incorreto: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61034 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo está cheio: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61035 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo está em uso: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61036 [canal %1:] Bloco %2: O limite de memória do NC foi alcançado: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61037 [Canal %1:] Bloco %2: Sem direito de acesso ao arquivo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61038 [Canal %1:] Bloco %2: Outro erro de arquivo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61039 [Canal %1:] Bloco %2: Linha não disponível: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61040 [Canal %1:] Bloco %2: Linha maior que a variável resultante: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61041 [Canal %1:] Bloco %2: Linha muito extensa: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61042 [Canal %1:] Bloco %2: Nome do programa %4 ilegal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Em caso de sistemas multi-canais, o nome do programa principal não deve terminar com _Cxx (onde XX representa números).
Renomear o programa principal

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61043 [Canal %1:] Bloco %2: Erro em conversão de coordenadas (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: 1: Tipo não especificado
2: Erro na identificação de ferramenta
3: Ponto de medição 1 não disponível
4: Ponto de medição 2 não disponível
5: Ponto de medição 3 não disponível
6: Ponto de medição 4 não disponível
7: Sem ponto de referência disponível
8: Sem direção de aproximação
9: Pontos de medição idênticos
10: Alpha está incorreto
11: Phi está incorreto
12: Direção de aproximação incorreta
13: Linhas não cruzam
14: Planos não disponíveis
15: Sem frame ou frame incorreto selecionado
16: Sem memória suficiente disponível
17: Erro interno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61044 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Caractere(s) inválido(s) no nome do arquivo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Retirar o caractere inválido do nome do arquivo
Caracteres permitidos são: letras, figuras, underscore, barra com o nome do caminho

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61045 [Canal %1:] Bloco %2: Lista de trabalho não encontrada: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A lista de trabalho especificada não pôde ser encontrada.
Verificar o nome e conteúdo da lista de trabalho.
A lista de trabalho deve estar na mesma peça assim como no programa de peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61046 **[Canal %1:] Bloco %2: Programa de peça não encontrado na lista de trabalho: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programa de peça (programa principal) não encontrado na lista de trabalho especificada no canal respectivo.
Verificar nome e conteúdo da lista de trabalho.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61047 **[Canal %1:] Bloco %2: Label %4 muito longo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - optar por menor label

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61048 **[Canal %1:] Bloco %2: Dados Multi-canais não encontrados na lista de trabalho: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Dado multi-canal não encontrado na lista de trabalho.
Corrigir lista de trabalho.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61049 **[Canal %1:] Bloco %2: 1o fuso não programado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o primeiro fuso na tela.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61050 **[Canal %1:] Bloco %2: Fuso programado em duplicidade**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O mesmo fuso foi programado em duplicidade.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Deixar o segundo fuso vazio ou programar outro fuso.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61051 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nome do programa atribuído em duplicidade**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O mesmo nome programa foi atribuído em duplicidade.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ao utilizar o CYCLE952, o nome do programa principal não deve ser o mesmo que o nome do arquivo de desbaste (PRG) ou o nome do contorno da peça bruta (CONR).
Ao utilizar CYCLE63 e/ou CYCLE64, o nome do programa principal não deve ser o mesmo do programa à ser gerado (PRG).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61052 **[Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima do fuso não especificada para fuso principal**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A velocidade máxima do fuso principal não foi especificada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Especificar o limite de velocidade no cabeçalho do programa ou nas especificações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61053 **[Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima do fuso não especificada para contra-fuso**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A velocidade máxima do contra-fuso não especificada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Especificar o limite de velocidade no cabeçalho do programa ou nas especificações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61054 **[Canal %1:] Bloco %2: Programas iniciados de várias listas de trabalho: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Programas de várias listas de trabalho foram iniciados simultaneamente.
Isto não é permitido. Todos os programas devem ser atribuídos à mesma lista de trabalho.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar a lista de trabalho desejada, e inicie os programas novamente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61055 **[canal %1:] Bloco %2: Número de alojamento de magazine muito baixo: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi especificado um número de alojamento de magazine muito baixo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61056 **[canal %1:] Bloco %2: Número de alojamento de magazine muito alto: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi especificado um número de alojamento de magazine muito alto.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61057 **[Canal %1:] Bloco %2: número de alojamento de magazine não é um número inteiro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número de alojamento de magazine deve ser um número inteiro.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61058 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]A função %4 não foi habilitada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A função especificada não está liberada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - CYCLE952: a função Balance Cutting deve ser habilitada através do dado de máquina 52218 $MCS_FUNCTION_MASK_TURN, Bit6.
- CYCLE953: a opção para a função SFT deve ser habilitada através do dado de máquina 19620 $ON_TECHNO_CYCLES_MASK, Bit1.
- SMTE: a opção para a expansão SMTE correspondente deve ser habilitada através do dado de máquina 19620 $ON_TECHNO_CYCLES_MASK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61059 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]A pré-seleção de ferramenta falhou**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61060 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]A função exige o gerenciamento de ferramentas**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61061 **%[[Canal %1:] Bloco%2: %] Normalização diferente no plano e na profundidade**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61062 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Posição do eixo %4 incorretamente programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique a última posição programada do eixo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61063 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Ferramenta na localização magazine %4 não é uma multiuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um local de magazine e um local multiuso foram programados. No entanto, não existe nenhum multiuso no local de magazine.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Somente programe a localização de magazine (sem localização multiuso).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61064 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Localização multiuso inválida: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Uma localização multiuso foi programada aonde não existe nenhuma multiuso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programe uma localização multiuso válida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61065 [Channel %1:] Block %2: Um canal especificado na lista de tarefas não existe: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um canal não existente foi especificado na list de tarefas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Lista de tarefas correta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61066 **%[[Channel %1:] Block %2: %]Cycle %4 exige o código G G70 ou G71**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ciclo exige o código G G70 ou G71

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programa G70 ou G71

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61067 **[Canal %1:] Bloco %2: O fuso de ferramenta está em modo de fuso: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para a ativação da transformação de giro o fuso de ferramenta precisa estar em modo de eixo. Porém, ele está em modo de fuso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Passar o fuso de ferramenta para o modo de eixo (com SPOS ou M70) antes de chamar a transformação de giro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61068 **[Canal %1:] Bloco %2: O ciclo requer o código G: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Existe um código G incorreto ativo quando o ciclo é chamado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar o código G antes da chamada do ciclo. Eventualmente são disponibilizados vários códigos G para seleção.
Exemplo: O ciclo requer o código G: G70/G71

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61069 **[Canal %1:] Bloco %2: Eixo não referenciado%4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No ciclo é esperado um eixo referenciado, mas foi detectado um eixo não referenciado.
Quando possível, o identificador de eixo é informado no texto do alarme.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Referenciar o eixo antes da chamada do ciclo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61070 **[Canal %1:] Bloco %2: Tipo de ferramenta incorreto para a seleção de 'haste'**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para a seleção da "haste", a ferramenta deve ter um ângulo agudo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Usar seleção "ponta".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61071 **%[[Canal%1:] Bloco %2: %]Falta opção para EES**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Quando um programa de peças é acionado via EXTCALL sem EES, o contorno só poderá ser acionado via "Nome do contorno" ou "Etiquetas".
Isso significa que o contorno é acionado via "Sub-rotina" ou "Etiquetas na sub-rotina" são possíveis se o EES estiver ativo.
Mensagem de erro do CYCLE996:
O registro de dados só pode ser salvo em armazenador externo se a opção EES estiver ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Programar chamada de contorno via "Nome de contorno" ou "Etiquetas"
- Mensagem de erro do CYCLE996:
Ativar a opção ou não iniciar o programa a partir da memória externa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61072 **%[[Cana l%1:] Bloco %2:%]: código de erro %4 ao ativar a função de ajuste inteligente de carga**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu um erro ao ativar uma tabela de adaptação para adaptar o carregamento da máquina (comando por voz CADAPTON).
Mensagem de erro do CYCLE782

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Código de erro:
1 : nenhuma tabela de adaptação válida parametrizada -> o comissionamento das tabelas de adaptação deve ser verificado
2 : parâmetro do nome do eixo inválido -> verificar eixo
3 : parâmetro da grandeza de entrada inválido -> verificar valor
5 : parâmetro de valor de entrada inválido -> verificar valor
99: erro interno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61073 **%[[Canal %1:] Bloco %2:%]: Código de erro %4 ao desativar a função de ajuste inteligente de carga**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ocorreu um erro ao desativar uma tabela de adaptação para adaptar o carregamento da máquina (comando por voz CADAPTOF).
Mensagem de erro do CYCLE782

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Código de erro:
1 : nenhuma tabela de adaptação válida parametrizada -> o comissionamento das tabelas de adaptação deve ser verificado
2 : parâmetro do nome do eixo inválido -> verificar eixo
3 : parâmetro da grandeza de entrada inválido -> verificar valor
5 : parâmetro de valor de entrada inválido -> verificar valor
99: erro interno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61074 **%[[{Canal %1:] Bloco %2: %] O número de blocos com instruções de deslocamento para formação spline é muito baixo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número de blocos com instruções de deslocamento para formação spline é muito baixo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumente a seção do programa e assim o número de blocos com instruções de deslocamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61075 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ciclo %4 não executa no canal de manipulação.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ciclo especificado não executa no canal de manipulação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Execute o programa que contém o ciclo a ser chamado no canal de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61076 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ciclo %4 não suporta torneamento interpolado.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ciclo especificado não suporta torneamento interpolado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Desabilite o torneamento interpolado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61077 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]O programa não executa em um canal de manipulação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O programa só pode ser executado em um canal de usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Execute o programa no canal de usinagem

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61098 [Canal %1:] Bloco %2: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Este alarme é usado para as diversas finalidades.
Consulte o texto do alarme.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Depende do texto do alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61099 [Canal %1:] Bloco %2: Erro interno de ciclo (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61100 %[[Canal %1:] Conjunto %2:%] A superfície plana girada não pode ser calculada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A superfície plana não pode ser calculada com o ângulo de viragem selecionado alpha0 e as especificações abs/inc para X1/Y1.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O ponto de canto X1/Y1 deve ser especificado de uma maneira diferente, por exemplo com valores incrementais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61101 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ponto de referência definido incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Com uma especificação adicional da profundidade, ou valores diferentes tiveram de ser selecionados para o ponto de referência (plano de referência) e o plano de retração, ou um valor absoluto deve ser especificado para a profundidade.
Ao combinar na área "máquina manual", os seguintes dados de configurações devem ser verificados e adaptados à combinação.
SD 55260 $SCS_MAJOG_SAFETY_CLEARANCE (valor maior que zero)
SD 55261 $SCS_MAJOG_RELEASE_PLANE

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61102 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhuma direção de fuso programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O parâmetro SDIR (ou SDR no CYCLE840) deve ser programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61103 [Canal %1:] Bloco %2: Número dos furos é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro NUM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61104 [Canal %1:] Bloco %2: Violação de contorno das ranhuras

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Parametrização incorreta do modelo de fresagem nos parâmetros que determinam a posição das ranhuras/oblongos no círculo ou em seu formato.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61105 [Canal %1:] Bloco %2: raio da fresa muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O diâmetro da fresa utilizada é muito grande para o modelo a ser usinado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ou utilizar uma ferramenta com um raio menor ou o contorno deverá ser modificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61106 [Canal %1:] Bloco %2: Número ou distância dos elementos circulares

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Parametrização incorreta do NUM ou INDA, a disposição dos elementos do círculo dentro de um círculo completo não é possível.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir a parametrização.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61107 [Canal %1:] Bloco %2: Primeira profundidade de furação definida de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificar a profundidade de furação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61108 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum valor permitido para os parâmetros Raio e Profundidade de imersão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os parâmetros para raio (_RAD1) e profundidade de imersão (_DP1) para definição da trajetória helicoidal para o avanço em profundidade foram especificados incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificar os parâmetros.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61109 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro para sentido de fresamento definido incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O valor do parâmetro para o sentido de fresamento(_CDIR) foi especificado incorretamente.

Resolução: - Alterar a direção de fresamento.
- Durante usinagem de bolsão (CYCLE63), a direção de fresamento deve ser compatível com a direção do fresamento da centragem/furação grossa.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61110 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Tolerância de acabamento na base é maior que a aproximação na profundidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O sobremetal de acabamento na base foi especificado maior que a penetração em profundidade máxima.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ou reduza sobremetal para acabamento ou aumento a profundidade

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61111 %[[Canal %1:] Bloco%2: %] Largura de aproximação maior que o diâmetro da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A largura de avanço programada é maior do que o diâmetro da ferramenta ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A largura de avanço deve ser diminuída.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61112 [Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta negativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio da ferramenta ativa é negativo, isto é inválido.

Resolução: Alterar o raio da ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61113 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro para raio de canto está muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O parâmetro para o raio de canto (_CRAD) foi especificado muito grande.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Diminuir o raio do canto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61114 **[Canal %1:] Bloco %2: Sentido de usinagem G41/G42 incorretamente definido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A direção de usinagem da correção do raio da ferramenta G41/G42 foi selecionada incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificar a direção de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61115 **[Canal %1:] Bloco %2: Modo de aprox.ou afast.(reta / círculo / plano / espaço) definido de forma errada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O modo de aproximação ou de retração do contorno foi definido incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o parâmetro _AS1 ou _AS2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61116 **[Canal %1:] Bloco %2: Percurso de aprox. ou afast. = 0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O curso de aproximação ou de retração foi especificado com um zero.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o parâmetro _LP1 ou _LP2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61117 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %] O raio da ferramenta ativa é menor que ou igual a zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio da ferramenta ativa é negativo ou zero. O alarme é ativado pelos seguintes ciclos:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modificar o raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61118 **[Canal %1:] Bloco %2: Comprimento ou largura = 0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O comprimento ou a largura da superfície de fresagem é inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os parâmetros _LENG e _WID.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61119 **[Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro nominal ou diâmetro útil incorretamente programado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O diâmetro nominal ou central foi programado errado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61120 **[Canal %1:] Bloco %2: Tipo de rosca int./ext. não definido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O tipo de rosca (interna / externa) não foi definida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O tipo de rosca, interna ou externa, deverá ser especificado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61121	[Canal %1:] Bloco %2: Falta o número dos dentes por corretor
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	Para o número de dentes por corte não foi especificado nenhum valor.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Especificar a quantidade de dentes/corte para a ferramenta ativa na lista de ferramentas.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61122	[Canal %1:] Bloco %2: Distância segura no plano incorretamente definida
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	A distância de segurança é negativa ou zero. Isto não é permitido.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Definir a distância de segurança.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61123	[Canal %1:] Bloco %2: CYCLE72 não pode ser simulado
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61124	[Canal %1:] Bloco %2: Largura de alimentação não foi programada
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Com simulação ativa sem ferramenta, o valor para penetração lateral _MIDA precisa sempre ser programado
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61125 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de seleção de tecnologia foi definido incorretamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o parâmetro de seleção de tecnologia (_TECHNO).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61126 **[Canal %1:] Bloco %2: Comprimento da rosca muito curto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar rotação de fuso menor ou elevar mais o ponto de referência (plano de referência).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61127 **[Canal %1:] Bloco %2: Defin. errada da relação de transform. do eixo de abrir roscas (dados de máquina)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os dados de máquina 31050 e 31060 no respectivo estágio de transmissão do eixo de furação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61128 **[Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de imersão = 0 para inserção com osilação ou helicoidal**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o parâmetro _STA2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61129 **[Canal %1:] Bloco %2: perpendic. aproxim. e retração durante cont. de fresam. permitido apenas com G40**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61130 **[Canal %1:] Bloco %2: As posições dos eixos paralelos não podem ser compensadas. Nenhuma referência de peça acordada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61131 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro _GEO incorreto, _GEO=%4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61132 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de eixo paralelo incorreto, verificar os valores dos parâmetros ABS/INC dos eixos paralelos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61133 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro do 3° eixo paralelo incorreto, verificar os nomes de eixo ou a GUD _SCW_N[]**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61134 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de eixo rotativo incorreto, verificar valores para parâmetros ABS/INC de eixo rotativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61135 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro da seqüência para aproximar a posição destino está incorreto: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61136 **[Canal %1:] Bloco %2: Nenhum 3° eixo geométrico acordado no GUD _SCW_N[]**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61137 **[Canal %1:] Bloco %2: A rotação e o ciclo de eixos paralelos anulam-se mutuamente, por causa da referência de peça $P_WPFRAME**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61138 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 definido incorretamente na monitoração de ferramenta nos ciclos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61139 **[Canal %1:] Bloco %2: Erro na função de monitoração de ferramenta nos ciclos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61140 **[Canal %1:] Bloco %2: O fuso principal não está ajustado corretamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61141 [Canal %1:] Bloc %2: O eixo C do fuso principal não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61142 [Canal %1:] Bloco %2: O contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61143 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo C do contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61144 [Canal %1:] Bloco %2: O fuso da ferramenta não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61145 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo linear do contra-fuso não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61146 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo B não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61147 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação não ativa: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A informação declarada não está ativa.
Você tem que ativar a transformação antes de utilizá-la.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61148 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível o plano de tornel com a ferramenta de giro ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O giro do plano não é possível quando a ferramenta de giro está ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregue a ferramenta de fresagem antes de girar o plano.
O alarme pode ser impedido utilizando SD 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61149 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível o posicionamento da ferramenta de fresagem com a ferramenta de giro ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: As ferramentas de fresagem não podem ser posicionadas se uma ferramenta de giro estiver ativada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregue a ferramenta de desbate antes de colocar a posição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61150 [Canal %1:] Bloco %2: A ferramenta não pode ser alinhada - código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Código do erro:
A: Somente um plano de rotação novo permitido, ver parâmetro _ST
B: Variação angular >= 360 -> variação angular do eixo B >= 360 graus
C: O vetor de eixo rotativo V1 não é igual a 0 1 0 -> o vetor de eixo rotativo V1 deve rodar em torno de Y
Ver instalação de tornel CYCLE800
D: vetor de eixo rotativo V2 -> o vetor de eixo rotativo V2 deve rodar em torno de X (1 0 0) ou Z (0 0 1)
Ver instalação de tornel CYCLE800
E: WCS ROT Y > 90 -> rotação ativa do Trabalho (WCS) em torno de Y é >90 graus. -90 para +90 é permitido
F: Se o eixo geométrico Y não estiver disponível -> SD55221 definir Bit 5 = 1
G: A Configuração inicial define ($TC_CARR37] HUNDREDTHOUSANDS dígito -Z ou -X) -> SD55221 definir Bit 5 = 1
Ver instalação de tornel CYCLE800
H: Ferramenta de alinhamento, mas o plano ativo não é G18
I: 1ª tecnologia de torneamento (MD52200=1) e o eixo Y não está disponível -> espelhamento não permitido
J: 1ª tecnologia de torneamento (MD52200=1) -> e nenhum eixo Y disponível -> a rotação ao redor de Y não é possível
K: Tecnologia de esmerilhamento (MD52200=3) -> e ferramenta de alinhamento -> SD55221 definir Bit 5 = 1
L: Tecnologia de esmerilhamento (MD52200=3) e ferramenta de alinhamento -> definir MD20186 = 1

61151 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível a orientação de ferramenta - código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> permitido somente plano de rotação adicionado, veja o parâmetro _ST

61152 [Canal %1:] Bloco %2: Cinemática do eixo B (tecnologia de giro) ou não é ou é incorretamente ajustada na Partida do ciclo de tornel - código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Causas do erro:
1. Código de erro = A123 -> o eixo B no ShopTurn não é eixo rotativo automático (123 corresponde ao parâmetro _TCBA)
2. Código de erro = B123 -> o eixo B na colocação em funcionamento da rotação (cinemática) não foi ativado
(123 corresponde ao $TC_CARR37[n], n ... número do bloco de dado de rotação)

61153 [Canal %1:] Bloco %2: No modo de giro possível 'Eixo rotativo direto' - código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Código de erro:
A: Nenhuma ferramenta ou aresta de corte (ex.: D1) ativa
B: Giro "nenhum" e giro "direto", plano de giro "aditivo" não permitido
C: Valor de entrada do eixo rotativo 1 não está na rede do sistema dentado Hirth
D: Valor de entrada do eixo rotativo 2 não está na rede do sistema dentado Hirth
E: Giro "direto" programado para automático, mais o ciclo do giro não está ajustado ($TC_CARR37 UNITS digit < =2)
F ROT ? G5..: rotação em WO ajustável (ex.: G54) ativo, não permitida
F ROT ? SETFRAME: rotação em referência básica ativa não permitida
F ROT ? CHBFRAME: rotação em básica ativa, não permitida
G WPFRAME ?: modo de giro aditivo e traduções em referência da peça (WPFRAME) não são permitidos
H: X0, Y0 ou Z0 não é igual a 0: modo de giro aditivo e traduções não são permitidos antes do giro
Veja o 1. campo decimal do parâmetro S_ST
I: Máquina de tornear e configuração inicial -X ou -Z não é possível no G18
J: Máquina de tornear e configuração inicial -X ou -Z e contra-fuso espelhado ao redor de Z
K: Máquina de tornear e configuração inicial -Z ou G19 não é possível
Configuração inicial, consulte a configuração do giro CYCLE800

Observe os códigos de erro F, G e H:
Se o Trabalho (WCS) for girado antes da programação o giro direto e o plano de giro é rotacionado e movido ainda mais,
o alarme 61153 é reportado com os códigos de erro F, G ou H para evitar uma mistura não permitida das operações de quadro
e direcionar as posições da máquina.
Como alternativa, o programa de usinagem pode ser reprogramado com eixo giratório para cada eixo e plano de giro novo ou, adicionalmente,
ou com novo giro e plano de giro.

61154 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]Profundidade final programada incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Entrada da profundidade final possível somente absolutamente ou incrementalmente.

61155 [Canal %1:] Bloco%2: Unidade para plano de usinagem programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Unidade para plano de usinagem apenas em mm ou % do diâmetro da ferramenta

---

61156 [Canal %1:] Bloco%2: Cálculo de profundidade programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Cálculo de profundidade possivel somente com ou sem SDIS

61157 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]ponto de referencia programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: - Verificar ponto de referência na tela, entre apenas -X, centro ou +X
- Durante a calibração do comprimento do eixo de alimentação em JOG, duas causas podem causar este alarme:
1. O valor da peça de trabalho de referência foi incorretamente programado no formulário da tela de parametrização.
2. O comprimento da sonda da peça de trabalho no eixo de alimentação foram incorretamente inseridos nos dados da ferramenta.

61158 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Corrigir o plano de usinagem G17, G18 ou G19) na conexão com o parâmetro _DMODE.

61159 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem na chamda do ciclo é diferente do que está na posição padrão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Ajustar plano de usinagem na chamada do ciclo com o plano de usinagem da posição padrão

61160 [Canal %1:] Bloco %2:Material residual , reduzir avanço no plano

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Reduza o plano de usinagem ou largura da ranhura ou use uma ferramenta fresa com um diâmetro maior.

61161 [Canal %1:] Bloco %2: O diâmetro da centragem ou os parâmetros de ferramenta (Diâmetro, Ângulo da Ponta) estão incorretos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: - Diâmetro da centragem não é possível com ângulo de ponta da ferramenta ativa
- Insira diâmetro da peça, diâmetro de ferramenta ou ângulo de ponta da ferramenta especificado incorretamente
- Diâmetro da ferramenta somente deve ser especificado se a centragem deve ser feita no diâmetro da peça.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61162 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro de ferramenta Diâmetro ou Ângulo da ponta incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: - Os parâmetros de ferramenta Diâmetro ou Ângulo de ponta devem ser maior que 0
- O ângulo de ponta deve ser menor que 180°

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61163 [Canal %1:] Bloco %2: Largura de alimentação no plano é muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: --

61164 **[canal %1:] Bloco %2: A transformação é de um tipo incorreto: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: A transformação é de um tipo incorreto. Corrigir o ajuste da transformação.

61165 **[canal %1:] Bloco %2: A transformação foi ajustada incorretamente: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: A transformação foi ajustada incorretamente. Corrigir o ajuste da transformação.

61166 **[canal %1:] Bloco %2: Verificar o dado de máquina: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: O dado de máquina precisa ser verificado. Corrigir o ajuste do dado de máquina.

61167 **[canal %1:] Bloco %2: A transformação não foi ajustada ou não está ativa: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: A transformação indicada não foi ajustada ou não está ativa. Ajuste ou ative a transformação.

61168 **[canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem incorreto: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: O plano de usinagem não está correto. Programar o plano de usinagem correto.

61169 **[Canal %1:] Bloco %2: Eixo incorretamente programado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi programado um eixo incorreto.

Resolução: Modifique a seleção de eixo.

61170 **[Canal %1:] Bloco %2: Plano de bloco incorreto (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um plano de bloco inváido foi utilizado.

Resolução: Utilize um plano de bloco válido.
É permitido que somente os planos de blocos sejam utilizados na sequência ascendente.

61171 **[Canal %1:] Bloco %2: Plano de bloco utilizado duas vezes (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O mesmo plano de bloco foi utilizado duas vezes.

Resolução: Somente encaixe os planos de bloco na sequência ascendente.

61172 **[Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido que os blocos de eixo estejam encaixados**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Você utilizou os eixos em diversos blocos encaixados.

Resolução: Para os blocos encaixados, utilize somente um eixo em um plano de bloco.

61173 **[Canal %1:] Bloco %2: O código complementar incluso é permitido somente com eixo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O código complementar incluso pode ser utilizado somente em um bloco com eixo.

Resolução: Utilize um bloco com eixo.

61174 **[Canal %1:] Bloco %2: O alimentamento da ferramenta de fresagem com a ferramenta de giro ativada não é permitido.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O alinhamento nas ferramentas de fresagem com a ferramenta de giro ativada não é permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregue a ferramenta de fresagem antes de chamar o alinhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61175 **[Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de abertura programado muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No ciclo de gravação o ângulo de abertura do texto (_DF) é muito pequeno. Isto significa que o texto gravado não cabe no ângulo especificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Insira um ângulo de abertura maior

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61176 **[Canal %1:] Bloco %2: Comprimento de texto programado muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No ciclo de gravação o comprimento do texto (_DF) é muito pequeno. Isto significa que o texto gravado é mais longo que o comprimento especificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Insira um comprimento de texto maior

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61177 **[Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: comp. do texto polar maior que 360 graus**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No ciclo de gravação, o comprimento do texto Polar não pode exceder a 360 graus.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Insira comprimento do texto menor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61178 **[Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: cód. de pág. não presente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O código da página não é suportado pelo ciclo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Usar código da página 1252.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61179 **[Canal %1:] Bloco %2: ciclo de letra: caracter não existe, no.:%4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Número do caracter

Explicação: O caracter inserido no texto de gravação não pode ser fresado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Insira outro caracter

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61180 **[Canal %1:] Bloco %2: Não foi atribuído nenhum nome ao bloco de dados da rotação**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Mesmo que existam mais blocos de dados de rotação, não foi especificado um nome único.

Resolução: Um nome único deve ser atribuído para o bloco de dados da rotação ($TC_CARR34[n]), se dado da máquina 18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER for >1.

61181 **[Canal %1:] Bloco %2: Versão de software do NCK é insuficiente para a função de giro**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com a atual versão de software NCK não é possível executar a rotação.

Resolução: Atualizar o software da NCK para 75.00 ou maior.

61182 **[Canal %1:] Bloco %2: Nome do registro de giro desconhecido: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O nome indicado do bloco de dados de rotação é desconhecido.

Resolução: Verificar o nome do bloco de dados de rotação $TC_CARR34[n].

61183 **[Canal %1:] Bloco %2: Giro CYCLE800: Parâmetro do modo de retrocesso fora da faixa de valores: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O valor do parâmetro do modo de retrocesso (_FR) está fora da faixa válida.

Resolução: Ciclo de giro CYCLE800: Verifica parâmetro de transferência _FR. Faixa de valores 0 a 8

61184 **[Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma solução possível com os autais valores confirmados**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A superfície definida através do ângulo de entrada não pode ser usinada com a máquina.

Resolução: -Verificar o ângulo especificado para a rotação do plano de usinagem: %4
-Parâmetro _MODE codificação incorreta, p. ex. rotação por eixo YXY

61185 **[Canal %1:] Bloco %2: Faixas de ângulos inválidas para eixos rotativos no registro de dados de giro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O intervalo angular de eixos rotativos é inválido.
Verifique a configuração do ciclo de giro CYCLE800.
Parâmetro $TC_CARR30 [n] a $TC_CARR33 [n] número n de registro de dados de giro
Exemplo: Eixo rotativo 1 módulo de 360 graus: -> $TC_CARR30 [n] = 0 $TC_CARR32[n]=360

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61186 **[canal %1:] Bloco %2: Vetores de eixo rotativo inválidos -> Verificar a colocação em funcionamento da rotação CYCLE800**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Falta a entrada do vetor de eixo rotativo V1 ou V2, ou esta mesma está incorreta.

Resolução: Verifique o comissionamento de tornel CYCLE800
Verifique o vetor de eixo rotativo V1xyz: $TC_CARR7[n], $TC_CARR8[n], $TC_CARR9[n]
Verifique o vetor de eixo rotativo V2xyz: $TC_CARR10[n], $TC_CARR11[n], $TC_CARR12[n]
Se o 2° eixo rotativo não estiver disponível ($TC_CARR35[n]=""), então é possível que V2xyz=0
n Número de conjunto de dados de tornel

61187 **[Canal %1:] Bloco %2: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800 - Código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Código de erro: Veja as atuais informações sobre a versão de software dos ciclos no siemensd.txt

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61188 **[canal %1:] Bloco %2: Nenhum nome de eixo definido para o eixo rotativo -> Verificar a colocação em funcionamento da rotação CYCLE800**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para o eixo rotativo 1 não foi indicado nenhum nome de eixo.

Resolução: Checar configuração de ciclo de giro, CYCLE800.
Nome do eixo de rotação 1 ver parâmetro $TC_CARR35[n] número n do registro de dados de giro

61189 **[Canal %1:] Bloco %2: Giro direto: Posições inválidas do eixo rotativo: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Giro direto: Verifica valores das entradas do eixo rotativo.

Resolução: Modo tornel direto: verifique os valores de entrada dos eixos rotativos ou a configuração para o tornel CYCLE800.
Verificar a variação angular dos eixos rotativos no registro de dados de tornel n:
Eixo rotativo 1: $TC_CARR30[n], $TC_CARR32[n]
Eixo rotativo 2: $TC_CARR31[n], $TC_CARR33[n]
Se os valores forem inseridos no deslocamento do ponto zero (WO) dos eixos rotativos e o dado de máquina MD21186=0:
O valor em WO do eixo rotativo não corresponde à variação angular, eixo rotativo 1 ou 2
O valor em WO do eixo rotativo mais o valor de entrada não corresponde à variação angular, eixo rotativo 1 ou 2
Nota: para os eixos de módulo, para tornel direto, o valor de entrada é calculado na faixa de módulo
Exemplo: variação angular, módulo de eixo rotativo 0 até o valor de entrada 360: =-21, eixo rotativo move a 339 graus

61190 **[Canal %1:] Bloco %2: Incapaz de recuar antes do giro -> Código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Se o suporte de ferramentas estiver ativo, verifique o comissionamento de tornel CYCLE800. Parâmetro $TC_CARR37[n] da 7ª e 8ª casa decimal
n número do conjunto de dados do tornel
Se alinhar a ferramenta de tornear com a fresa/torno (transformação na cadeia cinemática básica) estiver ativo, verifique o parâmetro $NT_IDENT[n,0] da 7ª e 8ª casa decimal (n = nome da transformação)
Código de erro:
A: Afastamento Z não foi ajustado
B: Afastamento Z XY não foi ajustado
C: Afastamento máximo no sentido da ferramenta não foi ajustado
D: Afastamento incremental no sentido da ferramenta não foi ajustado
E: Afastamento no sentido da ferramenta: função NC CALCPOSI aponta um erro
Para a funçãoCALCPOSI, os eixos devem ser referenciados. Verifique os dados da máquina MD20700 $MC_REFP_NC_START_LOCK.
F: Afastamento no sentido da ferramenta: nenhum eixo de ferramenta disponível
Geometria ausente no eixo (eixo da ferramenta) Z com G17, Y com G18 ou X com G19
G: Afastamento máximo no sentido da ferramenta: curso do afastamento negativo
H: Afastamento incremental no sentido da ferramenta: curso do afastamento negativo não permitido
I: Afastamento no comissionamento do tornel CYCLE800 não ajustado
J: Afastamento no sentido da ferramenta não é permitido, porque o WCS atual é espelhado
Suporte de ferramentas está ativo
K: Afastamento e plano do tornel e transformação na corrente cinemática básica estão ativos
Afastamento com transformação somente se alinhar torno estiver ativo
L: Afastamento no sentido da ferramenta e alinhar ferramenta somente são permitidos se SD42954 $SC_TOOL_ORI_CONST_M=0
Transformação na cadeia cinemática básica estiver ativa
M: Afastamento no sentido da ferramenta e alinha ferramenta somente são permitidos se SD42956 $SC_TOOL_ORI_CONST_T=0
Transformação na corrente cinemática básica
N: Afastamento no sentido da ferramenta e plano do tornel em direção ao contra-fuso não são possíveis
Torno com suporte de ferramentas ativo configuração inicial -X (ver instalar tornel)
O: Afastamento no sentido da ferramenta, alinhar ferramenta com contra-fuso não é possível
P: Afastamento no sentido da ferramenta em G18 em direção ao contra-fuso não é possível
Q: Afastamento no sentido da ferramenta não é permitido porque o WCS atual é espelhado
Alinhar a ferramenta de tornear com fresa/torno (transformação na corrente cinemática básica) ativo
R: Afastamento no sentido da ferramenta não é possível com alinhar ferramenta
Alinha ferramenta de tornear com fresa/torno (transformação na corrente cinemática básica) ativo

61191 [Canal %1:] Bloco %2: Transformação de multi-eixo não liberada. Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Código de erro:
Número ou nome do parâmetro de transformação multi-eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61192 **[Canal %1:] Bloco %2: Transformação adicional multi-eixos não ajustada. Código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Código de erro:
Número ou nome do parâmetro de transformação multi-eixos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61193 **[Canal %1:] Bloco %2: opção compressor não liberada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61194 **[Canal %1:] Bloco %2: opção interpolação spline não liberada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61195 **[Canal %1:] Bloco %2: Alinhamento da ferramenta de giro é possível somente com a ferramenta de giro ativada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Alinhamento das ferramentas de giro só é possível com uma ferramenta de giro ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Modifique a ferramenta de giro antes de chamar o alinhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61196 **[Canal %1:] Bloco %2: sem giro em JOG --> transform. multi-eixos e TCARR ativados simultaneamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Transformação multi-eixos (TRAORI) e TOOLCARRIER (TCARR) ativados simultaneamente.

Resolução: Desativação da transformação multi-eixos com TRAFOOF
ou desativação de Toolcarrier (TCARR) com CYCLE800()

61197 **[Canal %1:] Bloco %2: Giro de plano não permitida -> Código de erro %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Código de erro:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61198 **[Canal %1:] Bloco %2: Giro com cadeia cinemática -> Código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61199 **[Canal %1:] Bloco %2: Giro de ferramenta não permitida -> Código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O erro é também apresentado se nenhum registro de dados do tornel for ativado e se somente a aproximação da ferramenta for programada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O CYCLE800 deve ser nomeado com um registro de dado de tornel válido antes da orientação.
Código de erro:
A: A orientação de ferramenta e modificação do registro de dado do tornel não permitida

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61200 **[Canal %1:] Bloco %2: Muitos elementos no bloco de processamento**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O bloco de usinagem possui muitos elementos.
Resolução: Verificar o bloco de usinagem, se necessário, apagar elementos.

61201 [Canal %1:] Bloco %2: sequência incorreta no bloco de processamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: A seqüência dos elementos no bloco de usinagem é inválida.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Classificar a seqüência no bloco de usinagem.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61202 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum ciclo de tecnologia

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Não foi programado nenhum ciclo de tecnologia no bloco de usinagem.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Programar o bloco de tecnologia.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61203 [Canal %1:] Bloco %2: nenhum ciclo de posicionamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Não foi programado nenhum ciclo de posicionamento no bloco de usinagem.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Programe bloco de posicionamento
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61204 [Canal %1:] Bloco %2: ciclo de tecnologia desconhecido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: O ciclo de tecnologia indicado no bloco de usinagem é desconhecido.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Apagar e reprogramar o bloco de tecnologia.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61205	**[Canal %1:] Bloco %2: ciclo de posicionamento desconhecido**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	O ciclo de posicionamento indicado no bloco de usinagem é desconhecido.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Apagar e reprogramar o bloco de posicionamento.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61206	**[Canal %1:] Bloco %2: Sincronização possível apenas na utilização da lista de trabalho**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	Sincronização com o passo do contra-fuso em outro canal é possível apenas se a lista de trabalho é utilizada.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Criar a lista de trabalho e adicione programas para canais individuais.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61207	**[Canal %1:] Bloco %2: Sem passo de contra-fuso para sincronização**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	Nenhum passo de contra-fuso foi encontrado em nenhum canal com o qual este canal possa sincronizar.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Controle de programa. Apagar o passo para sincronização caso não seja necessário.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61208	**[Canal %1:] Bloco %2: Atribuir dados do mandril do fuso principal nos parâmetros**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	Os dados para o mandril do fuso principal não estão configurados.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Indicar parâmetros ZCn, ZSn e ZEn na tela "Parâmetros" > "Dados de ajuste" > "Dados do mandril do fuso".
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61209 **[canal %1:] Bloco %2: Passo de contrafuso programado em vários canais**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O passo do contrafuso pode ser programado em apenas um canal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Nos outros canais deve ser utilizado o passo "Contrafuso: Sincronização".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61210 **[Canal %1:] Bloco %2: elemento da busca de bloco não foi encontrado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O elemento indicado na busca de blocos não existe.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Repetir a busca de blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61211 **[Canal %1:] Bloco %2: falta a referência absoluta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi feita nenhuma indicação incremental, porém, a referência absoluta não é conhecida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar uma posição absoluta, antes de usar indicações incrementais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61212 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]tipo de ferramenta incorreto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O tipo da ferramenta não condiz com a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecione um novo tipo de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61213 **[Canal %1:] Bloco %2: raio de círculo é muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio do círculo programado é muito pequeno.

Resolução: Corrigir o raio do círculo, o centro ou o ponto final.

61214 **[Canal %1:] Bloco %2: nenhum passo programado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi especificado nenhum passo de rosca/helicoidal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar o passo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61215 **[Canal %1:] Bloco %2: Dimensão bruta programada de forma errada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Verificar a medida da saliência da peça bruta. A saliência da peça bruta deve ser maior do que da peça acabada.

Resolução: Verificar os parâmetros _AP1 e _AP2

61216 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Avanço/dente possível somente com ferramentas de fresar**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O avanço por dente é possível somente com fresas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Como alternativa, programar outro tipo de avanço.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61217 **[Canal %1:] Bloco %2: Velocidade de corte programada com raio de ferramenta 0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para poder trabalhar com a velocidade de corte, deve-se especificar o raio da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Especificar um valor para a velocidade de corte.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61218 **[Canal %1:] Bloco %2: Avanço/dente programado, mas número dos dentes é zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Num avanço por dente deve ser especificado o número de dentes.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Especificar o número de dentes da fresa no menu 'Lista de ferramentas'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61219 **[Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio da ferramenta é muito grande para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61220 **[Canal %1:] Bloco %2: Raio de ferramenta muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio da ferramenta é muito pequeno para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61221 **[Canal %1:] Bloco %2: Não há ferramenta ativa**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não existe nenhuma ferramenta ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar uma ferramenta adequada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61222 **[Canal %1:] Bloco %2:Aprox. no plano superior ao diâmetro de ferramenta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O avanço de plano não pode ser maior do que o diâmetro da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Diminuir o avanço de plano.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61223 **[Canal %1:] Bloco %2: Percurso de aprox. muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O curso de aproximação não pode ser menor que zero.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Especificar um valor maior para o curso de aproximação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61224 **[Canal %1:] Bloco %2: Percurso de afastamento muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O curso de retração não pode ser menor do que zero.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Especificar um valor maior para o curso de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61225 **[Canal %1:] Bloco %2: Registro de dados para giro não conhecido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi feita uma tentativa de acesso em um bloco de dados de rotação que não está definido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar outro bloco de dados de rotação ou definir um bloco de dados de rotação novo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61226 [canal %1:] Bloco %2: O cabeçote orientável não pode ser substituído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O parâmetro "Troca do bloco de dados de rotação" está especificado com "não". Mas mesmo assim foi feita uma tentativa de troca do cabeçote orientável.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Definir o parâmetro 'Bloco de dados de giro' na tela de configuração "Eixos de rotação" para "Automático" ou "Manual".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61227 [Canal %1:] Bloco %2: Posição desejada não pode ser atingida: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A posição desejada na movimentação está fora da chave de fim de curso. Esta situação pode ser causada pelo giro ou rotação de coordenadas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se possível, plano de retração inferior. Selecionar soluções alternativas para giro (direção +/-) ou fixação na peça de modo diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61228 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de retração de giro com cabeçote rotativo não atingido devido à limites de softwares

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Plano de retração não atingido!

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir plano de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61229 [Canal %1:] Bloco %2: O plano de retração externo deve ser maior que o plano de retração interno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O plano de retração externo deve ser maior que o plano de retração interno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrigir os planos de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61230 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição de ferram.:diâmetro muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O apalpador de medição da ferramenta está calibrado incorretamente.

Resolução: Verificar os seguintes dados de máquina ou de ajuste: 51780 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n]

61231 [Canal %1:] Bloco %2: O programa ShopMill %4 não pode ser executado, pois não foi testado pelo ShopMill

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome do programa

Explicação: Antes que um programa ShopMill possa ser executado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopMill.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O programa deve ser simulado primeiro no ShopMill ou ser carregado no modo de operação "Máquina Auto" do ShopMill.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61232 [Canal %1:] Bloco %2: Troca da ferramenta do magazine não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em um cabeçote orientável, no qual as ferramentas só podem ser carregadas manualmente, apenas poderão ser carregadas ferramentas manuais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Coloque uma ferramenta manual no cabeçote rotativo ou ajustar o parâmetro 'Troca de ferramentas' na tela de configuração "Eixos de rotação" para 'Automático'.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61233 [Canal %1:] Bloco %2: Inclinação da rosca incorretamente definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, "label"

Explicação: O ângulo da inclinação da rosca foi especificado muito grande ou muito pequeno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61234 **[Canal %1:] Bloco %2: subrotina ShopMill %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopMill**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome da subrotina

Explicação: Antes que um programa ShopMill possa ser usado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopMill.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A subrotina deve ser simulada primeiro no ShopMill ou ser carregada no modo de operação "Máquina Auto" do ShopMill.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61235 **[Canal %1:] Bloco %2: programa ShopTurn %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopTurn.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome do programa

Explicação: Antes que um programa ShopTurn possa ser usado, ele deve ser primeiro testado pelo ShopTurn.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Primeitamente, simule o programa no ShopTurn, ou carregue-o no modo de operação "Auto máquina" do ShopTurn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61236 **[Canal %1:] Bloco %2: A subrotina ShopTurn %4 não pode ser executada, pois não foi testada pelo ShopTurn.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Nome da subrotina

Explicação: Antes que uma subrotina ShopTurn possa ser usada, ela deve ser primeiro testada pelo ShopTurn.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Simule a subrotina primeiro no ShopTurn, ou carregue no modo de operação "Auto máquina" do ShopTurn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61237 **[Canal %1:] Bloco %2: Direção de retrocesso desconhecida. Retirar ferramenta manualmente!**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A ferramenta está na área de afastamento e não se sabe em qual sentido que se pode sair.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Afaste em modo manual a ferramenta da área de retração definida no cabeçalho do programa e reinicie o programa.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61238 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem não conhecida!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Não se sabe em qual sentido que deverá ocorrer a próxima usinagem.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Por favor, entre em contato com a SIEMENS.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61239 [Canal %1:] Bloco %2: Ponto de troca de ferramenta está na zona de retrocesso!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: O ponto de troca de ferramentas deverá encontra-se fora da área de afastamento de modo que nenhuma ferramenta invada a área de afastamento durante o giro do revólver.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Especifique um outro ponto de troca de ferramenta.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61240 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Tipo de avanço incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: O tipo de avanço não é possível para esta usinagem.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Verificar o tipo de avanço.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61241 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de retrocesso não está definido para esta direção de usinagem.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Não foi definido nenhum plano de afastamento para o sentido de usinagem selecionado.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Definir os planos de afastamento que faltam.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61242 [Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O sentido de usinagem foi especificado incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o sentido de usinagem programado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61243 [Canal %1:] Bloco %2: Corrigir o ponto de troca de ferramenta, ponta de ferram. na zona de retrocesso!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ponto de troca de ferramentas deverá encontra-se fora da área de afastamento de modo que nenhuma ferramenta invada a área de afastamento durante o giro do revolver.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Especifique um outro ponto de troca de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61244 [canal %1:] Bloco %2: A variação do passo de rosca resulta em uma rosca indefinida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com a alteração do passo da rosca ocorre uma inversão do sentido da rosca.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a alteração do passo da rosca e a geometria da rosca.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61245 [canal %1:] Bloco %2: O plano de usinagem não é compatível com o plano de usinagem modal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O plano de usinagem não coincide com o plano de usinagem modal.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o plano de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61246 [Canal %1:] Bloco %2: Distância segura muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A distância de segurança é muito pequena para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumente a folga de segurança

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61247 [Canal %1:] Bloco %2: Raio da peça em bruto muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio da peça bruta é muito pequeno para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumento o raio da peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61248 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A penetração é muito pequena para a usinagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumente penetração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61249 [Canal %1:] Bloco %2: Número insuficiente de bordas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Número de cantos muito pequeno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumente o número de gumes

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61250 **[Canal %1:] Bloco %2: Abertura de chave/comprimento de borda muito pequenos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A abertura de chaveta/comprimento dos cantos é muito pequeno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumente largura/comprimento do corretor

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61251 **[Canal %1:] Bloco %2: Abertura de chave/comprimento de borda muito grandes**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A abertura de chaveta/comprimento dos cantos é muito grande.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Tecla de decremento largura/comprimento do corretor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61252 **[Canal %1:] Bloco %2: chanfro/arredondamento muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Chanfro/raio muito grande.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Diminua chanfro / raio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61253 **[Canal %1:] Bloco %2: Não foi programada qualquer sobremedida de acabamento**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi especificado nenhum sobremetal de acabamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programar uma tolerância para acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61254	**[Canal %1:] Bloco %2: Erro durante o percurso para o limite fixo**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	Erro no deslocamento para a parada fixa.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Especifique outra posição Z1 para pegar o contra-fuso.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61255	**[Canal %1:] Bloco %2: Erro durante a ranhura: Ferramenta quebrada?**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	A separação não pôde ser executada completamente. Pode-se tratar de uma quebra de ferramenta.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Verifique a ferramenta.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61256	**[Canal %1:] Bloco %2: Espelhação não autorizada no início do programa. Anule o deslocamento zero!**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	Na partida do programa não é permitido nenhum espelhamento.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Desselecionar o deslocamento do ponto zero!
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61257	**[Canal %1:] Bloco %2: configuração incompleta do contra-fuso**
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	A configuração do contra-fuso está incompleta.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.

Resolução: Para o contra-fuso, os seguintes dados de máquina e de ajuste devem ser parametrizados:
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

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61258 [Canal %1:] Bloco %2: ajuste de parâmetros para placa do contrafuso nos dados do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os parâmetros para o mandril do contra-fuso não foram atribuídos na tela do fuso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Indicar parâmetros ZCn, ZSn e ZEn na tela "Parâmetros" > "Dados de ajuste" > "Dados do mandril do fuso".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61259 [Canal %1:] Bloco %2: programa contém novos passos de usinagem do ShopMill %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Versão do ShopMill

Explicação: O programa foi criado com uma versão do ShopMill que é maior que a existente aqui.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Apague os passos da usinagem e reprograme se solicitado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61260 [Canal %1:] Bloco %2: programa contém novos passos de usinagem do ShopTurn %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Versão ShopTurn

Explicação: O programa foi criado com uma versão do ShopTurn que é maior que a existente aqui.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Apague os passos da usinagem e reprograme se solicitado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61261 [Canal %1:] Bloco %2: desl. de centro muito grande

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O deslocamento central na furação central é maior que o permitido.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Especificar um deslocamento central menor ($SCS_DRILL_MID_MAX_ECCENT).
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61262 [Canal %1:] Bloco %2: passo não possível com fer. selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: O passo do macho não coincide com o passo de rosca programado.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Use um macho com passo programado.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61263 [Canal %1:] Bloco %2: Encadeato. blocos progr. ShopMill n/ permitido em subrot. c/ padrão posicionato.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Se uma subrotina é chamada a partir de um modelo de posição, a subrotina mesmo não poderá conter nenhum modelo de posição.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Reprograme a usinagem.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61264 [Canal %1:] Bloco %2: Encadeato. blocos progr. ShopTurn n/ permitido em subrot. c/ padrão posicionato.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Se uma subrotina é chamada a partir de um modelo de posição, a subrotina mesmo não poderá conter nenhum modelo de posição.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Reprograme a usinagem.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61265 **[Canal %1:] Bloco %2: Há muitas restrições, utilize bolsão retangular**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No fresamento de face podem ser delimitados no máximo 3 lados.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Use o Pocket Cycle

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61266 **[Canal %1:] Bloco %2: Direção de usinagem ilegal**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No fresamento de face as delimitações e o sentido de usinagem são incompatíveis entre si.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecione outra direção de usinagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61267 **[Canal %1:] Bloco %2: Plano de avanço muito largo, resíduo nos cantos se mantêm.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No fresamento de face o avanço no plano pode ser no máximo 85%.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecione um avanço de plano menor, se não o resíduo de canto será desprezado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61268 **[Canal %1:] Bloco %2: Sentido de usinagem não permitido, permanecem cantos residuais**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No fresamento de face o sentido de usinagem é incompatível com as delimitações selecionadas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O sentido de usinagem deve ser selecionado de forma compatível com as delimitações.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61269 **[Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro externo da ferramenta muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A ferramenta foi definida incorretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o ângulo e o diâmetro da ferramenta usada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61270 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Largura de chanfro muito pequena**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi selecionada uma largura de chanfro muito pequena.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumentar a largura do chanfro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61271 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %] Largura de chanfro é maior do que o raio da ferramenta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A largura do chanfro é maior que o raio da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Utilizar uma ferramenta maior.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61272 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profundidade de inserção muito pequena**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A profundidade de inserção é muito pequena para o chanframento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumentar a profundidade de inserção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61273 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profundidade de inserção muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A profundidade de inserção é muito grande para o chanframento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir a profundidade de inserção.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61274 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ângulo de corte inválido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ângulo da ferramenta é inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o ângulo da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61275 **[Canal %1:] Bloco %2: Ponto desejado viola limite de fim de curso por software!**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Através de uma rotação o ponto final está fora do limite de fim de curso por software.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecione outro plano de afastamento ou aproxime até um ponto intermediário favorável.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61276 **[Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro externo da ferramenta necessário para restrições**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para as delimitações é necessário o diâmetro externo da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Indique o diâmetro externo da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61277 **[Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro da ferramenta maior que restrição**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O diâmetro da ferramenta é maior que a delimitação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Utilize uma ferramenta menor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61278 **[Canal %1:] Bloco %2: Se o ângulo da ferramenta for maior que 90°, ambos os diâmetros devem ser iguais**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para o ângulo de ferramenta acima de 90° os dois diâmetros devem ser os mesmos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o ângulo de ferramenta ou o diâmetro da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61279 **[Canal %1:] Bloco %2: Se o ângulo da ferramenta for igual a 90°, ambos os diâmetros devem ser iguais**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para o ângulo de ferramenta igual a 90° os dois diâmetros devem ser os mesmos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija o ângulo de ferramenta ou o diâmetro da ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61280 **[Canal %1:] Bloco %2: %4- Espelhamento ausente no ponto zero para o contra-fuso**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ponto zero para usinagem com contra-fuso não possui espelhamento em Z.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ativar o espelhamento em Z para o deslocamento do ponto zero utilizado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61281 **[Canal %1:] Bloco %2: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de afastamento**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de retração.
Ele é formado a partir da geometria programada mais a distância de segurança no sentido de usinagem selecionado.
O ponto calculado deve estar dentro da área de retração, para que seja garantida uma aproximação segura.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ajustar planos de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61282 **[Canal %1:] Bloco %2: O ponto final da usinagem está fora dos planos de afastamento**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ponto final da usinagem está fora dos planos de retração.
Ele é calculado internamente (em função da estratégia de usinagem selecionada).

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ajustar planos de afastamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61283 **[Canal %1:] Bloco %2: A aproximação direta não é possível, pois é necessária uma troca de ferramentas**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Após a localização de blocos uma posição deve ser alcançada com aproximação direta, porém, antes é necessária uma troca de ferramentas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Primeiro realizar manualmente a troca de ferramentas, depois reiniciar a localização de blocos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61284 **[Canal %1:] Bloco %2: O ponto de partida não pode ser aproximado livre de colisões. Pré-posicionar manualmente a ferramenta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ponto de partida não pode ser aproximado livre de colisões.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Pré-posicionar manualmente a ferramenta.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61285 [Canal %1:] Bloco %2: A posição de estacionamento está fora do plano de afastamento XRA

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: A posição de estacionamento está fora do plano de afastamento XRA.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Deslocar a posição de estacionamento através do plano de afastamento XRA.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61286 [Canal %1:] Bloco %2: A usinagem não é possível, verificar o ângulo de ferramenta!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: A usinagem não é possível com a ferramenta indicada.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Utilizar uma ferramenta adequada.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61287 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhum fuso mestre ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Não existe nenhum fuso mestre ativo.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Ativar o fuso mestre (dado de máquina 20090).
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61288 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso principal não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação:
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61289 [Canal %1:] Bloco %2: Contrafuso não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61290 [Canal %1:] Bloco %2: Fuso de ferramenta não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61291 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo linear do contrafuso não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61292 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo B axis não ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ajuste o eixo B no dado da máquina 52206 $MCS_AXIS_USAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61293 [Canal %1:] Bloco %2: Ferramenta %4 não possue sentido de rotação do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar sentido de rotação do fuso na lista de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61294 [Canal %1:] Bloco %2: Configuração de raio/diâmetro ativos não corresponde à configuração de reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Antes de iniciar o programa, ajuste grupo G 29 (DIAMON, DIAMOF etc.) como o valor de reset correspondente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61295 [Canal %1:] Bloco %2: O valor do parâmetro 'Seqüência de eixos' é inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Corrigir o parâmetro "Seqüência de eixos" na tela
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61296 [Canal %1:] Bloco %2: Peça bruta programada incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: A peça bruta foi programada incorretamente.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Corrigir a peça bruta.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61297 [Canal %1:] Bloco %2: Falta referência para plano de retração incremental

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: O plano de retração apenas pode ser especificado em valor incremental caso a peça bruta esteja especificada.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Programar o plano de retração em valores absolutos.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61298 [Canal %1:] Bloco %2: Sem zero peça especificado para o fuso principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Nenhum zero peça foi especificado para o fuso principal.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Especificar o zero peça para o fuso principal no cabeçalho do programa ou em Ajustes.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61299 [Canal %1:] Bloco %2: Sem zero peça especificado para o contra fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Nenhum zero peça foi especificado para o contra fuso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Especificar o zero peça para o contra fuso no cabeçalho do programa ou em Ajustes.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61300 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição defeituoso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61301 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador de medição não aciona

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O curso de medição foi totalmente percorrido, sem que fosse gerado um sinal de ativação na entrada da medição.

Resolução: -Verificar a entrada de medição
-Verificar o percurso de medição
-Sensor de medição com defeito
-Se os ciclos de medição forem usados com SinuTrain ou um NCU com eixos simulados, verificar o dado de máquina 13231 $MN_MEAS_PROBE_OFFSET.
MD13231 desloca a posição de comutação MEAS e deve ser menor que o percurso de medição parametrizado no atual ciclo de medição.

61302 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição - Colisão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O apalpador de medição colidiu com um objeto durante o posicionamento.

Resolução: - Verificar o diâmetro da saliência (pode ser muito pequeno)
- Verificar o curso de medição (pode ser muito grande)

61303 [Canal %1:] Bloco %2: Margem de segurança excedida %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O resultado da medição difere muito do valor indicado.

Resolução: Verificar o valor definido e parâmetro TSA.

61304 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A diferença entre as medições real e ponto de ajuste e superior ao limite de tolerância superior (parâmetro de tela TUL):
- TUL é o limite de tolerância superior da diferença de medição.
- TUL sempre está reacionado ao material, independentemente da usinagem externa ou interna estar envolvida.
- O furo/bolso é muito pequeno e o espigão é muito grande.
- Isso significa que o material adional pode ser removido.
- O parâmetro do ciclo de medição TUL corresponde ao "desvio superior", o termo usual é utilizado em engenharia mecânica para ajustes e tolerâncias.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61305 [Canal %1:] Bloco %2: Medida inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A diferença entre a medição real e ponto de ajuste é inferior ao limite de tolerância inferior (parâmetro de tela TLL):
- TLL é o limite de tolerância inferior da diferença de medição.
- O TLL sempre está relacionado ao material, independentemente se a usinagem externa ou interna está envolvida.
- O furo/bolso é muito grande e o espigão é muito pequeno.
- Isso significa que muito material já foi removido.
- O parâmetro do ciclo de medição TLL corresponde ao "desvio inferior", o termo usual é utilizado na engenharia mecânica para ajustes e tolerâncias.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61306 [Canal %1:] Bloco %2: Excedeu-se a diferença de medida admidita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o valor definido e parâmetro DIF.

61307 [Canal %1:] Bloco %2: Variante de medição incorreta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: O parâmetro S_MVAR tem um valor inválido.
Ferramenta de medição:
Para máquinas de fresamento/rotação, a calibração deve ser feita usando Cycle971 e os tipos de ferramentas permitidos.

61308 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o curso de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Para a medição é gerado um percurso cuja extensão possa ser pré-definida. Este descreve o curso máximo antes e após a posição de comutação esperada (aresta da peça de trabalho).

Esse valor deve ser maior que 0.

No modo de operação AUTOMÁTICO:

- Verificar o parâmetro DFA

No modo JOG:

- Verificar os dados de máquina 51786: $MNS_J_MEA_T_PROBE_MEASURE_DIST, MD51752: $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_LENGTH e MD51753: $MNS_J_MEA_M_DIST_TOOL_RADIUS

61309 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de apalpador de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Medição da peça de trabalho:

Verificar tipo de ferramenta ou sonda no gerenciamento de ferramentas.

Para medição da peça de trabalho na fresagem, é preferível usar ferramentas tipo 710, 712, 713 ou 714. Mas o tipo 1xy também pode ser usado.

O tipo 710 é permitido para medição de peça de trabalho em todos os ciclos de medição. Os tipos 712, 713 e 714 são designados para tarefas especiais de medição.

Para medir a peça de trabalho em rotação, é preferível utilizar a ferramenta tipo 580. No entanto, uma do tipo 1xy também pode ser usada, mas somente se os dados de ajuste $SC_TOOL_LENGTH_TYPE=2 estiverem definidos.

Medição de ferramenta:

- Para medição de ferramenta no fresamento, não é permitido que nenhuma ferramenta do tipo sonda seja inserida no SD54633 $SNS_MEA_TP_TYPE[S_PRNUM-1] ou SD54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE[S_PRNUM-1]. Para sonda do tipo "Disco" é necessário verificar o plano de trabalho permitido G17...G19.
- "Cubo" é a única ferramenta tipo sonda permitida em máquinas de fresamento/rotação: SD54633 $SNS_MEA_TP_TYPE=0 e SD54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE=0

61310 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de escala está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Fator de escala = A escala está ativa.

Resolução: Desativar o fator de escala ativo no programa. Com o fator de escala ativo não é possível realizar nenhuma medição.

61311 [Canal %1:] Bloco %2: Não há número D ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi selecionada nenhuma correção de ferramenta para o apalpador de medição (medição da peça de trabalho) ou nenhuma correção de ferramenta para a ferramenta ativa (medição da ferramenta).

Resolução: Selecionar o número do ângulo de corte D da ferramenta.

61312 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do ciclo de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: O ciclo de medição chamado não é permitido para a tecnologia atual.

61313 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do apalpador de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Corrija o parâmetro S_PRNUM.
Meça a peça de trabalho: Parâmetro S_PRNUM 1 a 40
Meça a ferramenta: Parâmetro S_PRNUM 1 a 6

61314 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de ferramenta selecionado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Meça a peça de trabalho:
- Especifique um novo S_PRNUM ou recalibre o apalpador
- Corrija se o apalpador (tipo 7xx ou 5 xx) é adequado para a tarefa de medição
Meça a ferramenta:
Tipo de ferramenta não-permitida para calibração (ajuste) do apalpador de ferramenta.

61315 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a posição do corte

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ao medir a peça de trabalho para o giro tecnológico, as posições de corte 7 e 8 são permitidas para a sonda tipo 580.
As posições de corte 5 e 6 são possíveis também em aplicativos especiais, como a medição no contra-fuso.

Resolução: Ao medir a peça de trabalho para torneamento tecnológico, corrija a posição de corte da sonda na lista de ferramentas.
Ao medir a ferramenta para torneamento tecnológico com a torre porta-ferramentas orientável, a posição de corte ativo da sonda é avaliada.
Neste caso, verificar a posição de corte ativa atualmente.

61316 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível determinar ponto central e raio

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Nenhum círculo pode ser calculado a partir dos pontos medidos, pois todos pontos medidos estão dispostos sobre uma reta.

Resolução: Modificação do programa

61317 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de pontos de cálculo do círculo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Parametrização incorreta. 3 ou 4 pontos são necessários para poder calcular o centro.

Resolução: Alterar a parametrização do CYCLE116

61318 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o fator de peso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: - Verificar parâmetro (FW)

61319 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

61320 [canal %1:] Bloco %2: Verificar o nome e número da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: - Verificar o parâmetro S_TNAME.
O parâmetro S_TNAME não está ocupado com o gerenciamento de ferramentas ativo ou
o nome de ferramenta indicado não é reconhecido pelo gerenciamento de ferramentas.

61321 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número de memória do deslocamento de ponto zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O deslocamento de ponto zero a ser corrigido não existe.
Ou uma correção deve ser feita na rotação de coordenadas de um deslocamento de ponto zero global.
Deslocamentos de ponto zero globais têm apenas deslocamentos lineares e não têm deslocamentos rotativos.
Por isso, não é possível corrigir os ângulos medidos ou outros deslocamentos rotativos
neles.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o número do deslocamento de ponto zero a ser corrigido especificado na máscara do ciclo de medição.
- Verificar também os parâmetros S_KNUM e S_KNUM1 na interface do ciclo de medição.

Se o dado da máquina 18601 $MN_MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES for maior que zero, todos os offset de trabalho serão configurados globalmente. Nesse caso, não é possível corrigir uma rotação de coordenada. Se você quiser corrigir uma rotação de coordenada, o dado de máquina 18601 deve ser definido em zero de forma que
os offsets de trabalho sejam definidos de acordo com o canal específico.
Para isso, os dados de máquina 18601 $MN_MM_NUM_GLOBAL_USER_FRAMES e
28080 $MC_MM_NUM_USER_FRAMES precisam ser selecionados.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61322 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 4° dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Resolução: Verificar o parâmetro para o destino da correção de ferramenta (_KNUM) e a variante de medição (S_MVAR).

61323 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 5° dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Resolução: Verificar o parâmetro para o destino da correção de ferramenta (_KNUM) e a variante de medição (S_MVAR).

61324 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 6° dígito do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Resolução: Verificar o parâmetro para o destino da correção de ferramenta (_KNUM) e a variante de medição (S_MVAR).

61325 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo de medição/deslocamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro para o eixo de medição (X,Y,Z).

61326 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o sentido de medição

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Ciclos de medição de fresagem:
- Verificar o sentido de medição (+/-) especificado na tela.

Ciclo de medição de torneamento:
- Verificar a pré-posição real da sonda da peça de trabalho com referência à medição interna ou externa inserida (valor nominal).

61327 [Canal %1:] Bloco %2: Reset de programa é necessário

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: NC-Reset necessário.

Resolução: Executar NC-Reset.

61328 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número D

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O número D no parâmetro _KNUM é maior que o valor máximo no dado de máquina 18105 $MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO.
Apenas as arestas de corte 1 e 2 são permitidas para a função "medição simultânea".

Resolução: Verificar o parâmetro para o alvo de correção da ferramenta (S_KNUM1).
Verificar o valor no dado da máquina 18105 $MN_MM_MAX_CUTTING_EDGE_NO.

61329 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo rotativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Para o número de eixo indicado no parâmetro do eixo rotativo não foi atribuído nenhum nome ou o eixo não foi configurado como eixo rotativo.
Verificar os dados de máquina 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB, 30300 $MA_IS_ROT_AX e 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB Bit6.

61330 [Canal %1:] Bloco %2: Rotação de coordenadas ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No sistema de coordenadas rotacionado não é possível realizar nenhuma medição.

Resolução: Verificar os requisitos para a medição.

61331 **[Canal %1:] Bloco %2: Ângulo muito grande, alterar eixo de medição**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O parâmetro ângulo de partida (alpha 0) é muito longo para o eixo de medição especificado.

Resolução: Selecionar outro eixo de medição ou verificar o valor para o ângulo de partida.

61332 **[Canal %1:] Bloco %2: Alterar a posição da ponta de ferramenta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A ponta da ferramenta está abaixo da superfície do apalpador de medição (p. ex. em um anel de ajuste ou cubo).

Resolução: Posicionar a ferramenta acima da superfície do apalpador de medição.

61333 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do corpo de calibração**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O parâmetro _CALNUM é muito grande.

Resolução: Reduzir o parâmetro _CALNUM para o valor permitido.
Verificar o seguinte dado de máquina: 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar a área de proteção**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Verificar os parâmetros para a área de proteção
-XS
-YS
-ZS

61335 **[Canal %1:] Bloco %2: Reservado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Alarme ativado: Reservado

Resolução: reservado

61336 **[Canal %1:] Bloco %2: Não há eixos geométricos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Não foram configurados todos os eixos geométricos necessários para medição ou usinagem.

Resolução: O dado de máquina 20060[0..2] $MC_AXCONF_GEOAX_NAME_TAB deve ser verificado e, se necessário, alterado.

61337 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar a entrada de medição**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61338 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade de posicionamento é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Em algumas variedades de medição, p. ex., medição de pinos (CYCLE977), são gerados trechos intermediários além dos trechos de medição reais.
Eles serão operados a um avanço específico.
Os valores para o avanço encontram-se nos dados de configuração 55634 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE, 55636 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE e 55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE.

Resolução: Verificar os valores do avanço nos dados de configuração 55634 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE, 55636 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE e 55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE.

61339 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de correção veloc.marcha rápida = 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O fator de correção para velocidade de operação rápida é 0.

Resolução: Verificar dado de ajuste 55632 $SCS_MEA_FEED_RAPID_IN_PERCENT.

61340 [Canal %1:] Bloco %2: Número de alarme é incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Erro interno no ciclo de medição

61341 [Channel %1:] Block %2: Medidor não calibrado ou o número do campo do parâmetro do medidor está incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A sonda não está calibrada no plano ativo ou um conjunto de dados de calibração incorreto foi selecionado.

Resolução: Calibre o medidor antes da medição.
Verifique o número do campo do parâmetro da calibração do medidor (registro de dados de calibração) no parâmetro S_PRNUM.
Observe os planos G17, G18 e G19. Somente o G18 pode girar para a medição da peça de trabalho.
Corrija: Os dados de ajuste 54611 $SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 após calibração

61342 [Canal %1:] Bloco %2: Atualizar a versão do software da NCU

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Atualizar a versão do software da NCU.

61343 %[[canal %1:] Bloco %2: %]A ferramenta não existe: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o nome da ferramenta.

61344 **[Canal %1:] Bloco %2: Há várias ferramentas ativas**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Retire a ferramenta dos fusos

61345 **[Canal %1:] Bloco %2: Número D da ferramenta de correção, número de dígitos muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Reduzir o número D no _KNUM ou verificar o MD do número D plano.

61346 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]: Distância entre o ponto inicial e o ponto de medição é menor ou igual a zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A distância entre o ponto de início e o ponto de medição é menor ou igual a 0.
Os parâmetros X1 ou X2 não estão ocupados ou são menores que 0.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar parâmetros X1 e X2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61347 **[Canal %1:] Bloco %2: Ângulo 1° canto - 2° canto é 0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O parâmetro do ângulo de indexação (alpha 1) é 0.

Resolução: Verificar o parâmetro do ângulo de indexação (alpha 1).

61348 **[Canal %1:] Bloco %2: Ângulo ao canto de referência é zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61349 **[Canal %1:] Bloco %2: Distância canto superior sensor - pos.de medição na medição do raio de ferram.é 0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A distância entre a borda superior e a borda inferior da sonda da ferramenta é 0. Isso tem relevância para a medição do raio.

Resolução: Verificar o dado de ajuste 54634 $SNS_MEA_TP_CAL_MEASURE_DEPTH.

61350 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço e rotação não programados para medição de ferramenta com fuso em rotação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Não há velocidade de avanço ou de rotação do fuso programada para medição de ferramenta com fuso em rotação.

Resolução: Verificar os parâmetros F1 e S1.

61351 [Canal %1:] Bloco %2: Comprimento ou raio da ferramenta é 0

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O comprimento da ferramenta ativo ou o raio da ferramenta ativo é 0.

Resolução: Fresamento: - Verificar o comprimento e raio das ferramentas ativas nos dados de compensação
Furação: - Verificar o comprimento da ferramenta ativa nos dados de compensação
- O raio e ângulo da ponta da ferramenta ativa deve ser pré-definido nos dados de compensação

61352 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho para arquivo de protocolo não é permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O caminho especificado para o arquivo de log é incorreto.

Resolução: Verificar a especificação de percurso programada.
Verificar o parâmetro _PROTNAME[0]

61353 [Canal %1:] Bloco %2: Caminho para arquivo de protocolo não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O diretório especificado não existe ou o caminho é incorreto.

Resolução: Verificar a especificação de percurso programada.
Verificar o parâmetro _PROTNAME[0]

61354 [Canal %1:] Bloco %2: Arquivo de protocolo não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Nenhum nome especificado para o arquivo de log.

Resolução: Verificar a especificação de percurso programada.
Verificar o parâmetro _PROTNAME[0]

61355 [Canal %1:] Bloco %2: tipo de arquivo incorreto para arquivo de protocolo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A extensão de arquivo para o arquivo de registro é incorreta.
São permitidas as extensões de arquivo .txt e .csv'".

Resolução: Verificar o parâmetro _PROTNAME[0].

61356 [Canal %1:] Bloco %2: O arquivo de protocolo está sendo usado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O arquivo log está sendo usado por um programa do NC.

Resolução: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1].

61357 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]: Memória NC insuficiente ou muitos arquivos/diretórios em NC

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Não existe espaço suficiente disponível na memória do NC ou há muitos arquivos/diretórios no sistema de arquivo do NC.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Apague os arquivos cujos nomes são compreendidos exclusivamente de números, por exemplo "201202100938202_MPF" no diretório/_N_WKS_DIR/_N_TEMP_WPD.
Também verifique se outros arquivos neste diretório podem ser apagados.
Verifique, e se necessário, aumente dado de máquina 18320: $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61358 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao gravar o protocolo: Comando WRITE %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Erro interno causado pelo comando WRITE.

Resolução: Causas dos códigos de erro:
10 O tamanho de arquivo especificado em MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE foi atingido (arquivo está cheio).
Dados de máquina MD11420 devem ser definidos para um valor de pelo menos 20 kB, e isto define o tamanho máximo do arquivo de registro.
- Aumentar o valor em MD11420 ou
- Selecionar o dado de registro "new" no ciclo150 (dados são sobrescritos) ou
- Deletar arquivo de registro ou
- Criar novo arquivo de registro (alterar o nome do arquivo de registro no CYCLE150)

Código de erro 10 ocorre somente quando logando o sistema de arquivo passivo do NC.
13 O nível de proteção deve ser maior que ou igual ao direito de gravação do arquivo de registro indicado.
16 Cheque o caminho do arquivo de registro (caminho externo inválido)
Outros erros: Consulte o Manual de Programação: Comando WRITE
Salve os resultados de medição:
Depois de eliminar a causa do erro, o registro associado pode ser gerado com a função "Registrar última medição".

61359 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao gravar o protocolo em formato tabelar: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Erro interno.

Resolução: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61360 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao gravar o protocolo em JOG: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Erro interno.

Resolução: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61361 **[Canal %1:] Bloco %2: Erro ao gravar o protocolo da última medição: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Erro interno.

Resolução: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61362 **[Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor linear %4 foi excedida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Se o erro for proveniente de CYCLE996 ou CYCLE9960:
A tolerância dos vetores lineares é excedida durante a medição da cinemática.
O valor da tolerância é transferido no parâmetro TLIN.
Se TLIN=0 ou tolerância (verificação) = não, os vetores medidos não são monitorados.

Resolução: Uma 2ª medição com maior tolerância pode ser feita para a análise. Os dados da cinemática não devem ser sobrescritos.
Os novos vetores medidos são documentados no protocolo de medição (arquivo de dados).

61363 **[Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor rotativo %4 foi excedida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A orientação do eixo rotativo também é calculada durante a medição cinemática.
Se o desvio for negligenciável e somente a faixa de tolerância for muito pequena, é possível alterar isso em $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX.
O desvio da orientação do eixo rotativo também pode ter uma causa mecânica.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Se o desvio for muito grande, a causa pode ser um circuito de medição pequeno.
Em uma mesa rotativa, a bola de calibragem não pode estar muito próxima ao centro de rotação.
Em cinemática do cabeçote, o circuito de medição pode ser aumentado posicionando o 2º eixo rotativo ao medir o primeiro.

61364 **[canal %1:] Bloco %2: Verificar a distância dos pontos de medição %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: No modo automático, verificar o parâmetro da distância dos pontos de medição (_ID).
No modo JOG, os pontos de medição selecionados são congruentes. Redefinir os pontos de medição.

61365 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o avanço circular**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro SD55640 $SCS_MEA_FEED_CIRCLE

61366 **[Canal %1:] Bloco %2: Não foi especificado o sentido de giro para medição de ferramenta com o fuso em rotação**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar dado de ajuste 54674 $SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR. Os valores permitidos são 3 (corresponde a M3) ou 4 (corresponde a M4)

61367 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetros %4 são idênticos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Definir posições diferentes para os pontos relevantes de P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) e P4(X4,Y4).

61368 [Canal %1:] Bloco %2: Ret.através do parâm.%4 não dão nenhum ponto de inters.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Definir posições diferentes para os pontos relevantes de P1(X1,Y1), P2(X2,Y2), P3(X3,Y3) e P4(X4,Y4).

61369 [Canal %1:] Bloco %2: A posição do canto não foi definida claramente, verificar o parâmetro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Definir os pontos P1(X1,Y1) e P2(X2,Y2) ou P3(X3,Y3) e P4(X4,Y4) de forma que a interseção das linhas retas que passam por esses pontos
esteja fora das seções formadas por P1(X1,Y1) e P2(X2,Y2) ou P3(X3,Y3) e P4(X4,Y4).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61371 [Canal %1:] Bloco %2: O produto da largura da coluna com o número de colunas é maior do que %4 caracteres por linha

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar a programação do usuário em CUST_MEAPROT.SPF.

61372 [Canal %1:] Bloco %2: A variante de medição escolhida requer um fuso próprio para SPOS

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Alterar a variante de medição ou verificar o equipamento da máquina
Se a mensagem de erro vier do CYCLE9960:
Calibração da sonda na esfera não é possível com fuso não capaz de SPOS.
Selecionar variante de medição sem calibração.

61373 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum eixo SPOS capaz disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: - Verifique a configuração/parametrização dos eixos
- Se a intenção é utilizar um apalpador de peça 3D em "eixo capacitado sem SPOS",
depois verifique a configuração de 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB[n], bit 9 (também consulte as Instruções de Comissionamento, ciclos)
- Se um apalpador de peça 3D é anexo à parte externa da máquina do eixo,
depois verifique a configuração de MD 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 4. (consulte também as Instruções de Comissionamento, ciclos)

61374 [Canal %1:] Bloco %2: Probe não calibrado na direção do eixo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A sonda não está calibrada na direção do eixo especificada.
A calibragem do eixo é deletada se as seguintes condições forem alteradas
entre duas calibragens:
- Velocidade de medição
- Posição do fuso
- Rotações do sistema de coordenadas
- Referência do comprimento da sonda até a extremidade da esfera ou centro (MD51740 Bit 1)
- Correção do diâmetro da esfera na ferramenta ou nos dados de calibragem (MD54740 Bit 3)

Resolução: Calibrar a sonda na direção do eixo especificado.
Verificar o programa de peça e assegurar-se de que nenhuma das condições mencionadas acima
tenha sido alterada entre duas calibragens."

61375 [Canal %1:] Bloco %2: Valores de disparo do sensor de medição são incompatíveis

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Valores de disparo do sensor de medição de ferramenta deve ser completamente descrito através dos campos _TP[] / _TPW[] ou através dos
dados de ajuste (SD: 54625-54632 ou SD: 54640-54647). Misturar as duas opções não é válido.

61376 [Canal %1:] Bloco %2: Quantidade de dentes faltantes dos parâmetros de ferrramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Insira a quantidade de dentes da ferramenta na gestão de ferramenta.

61377 [Canal %1:] Bloco %2: Tolerância dimensional excedida em %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Uma mensagem de erro é exibida ao medir a cinemática de uma retificadora:
Quando a cinemática é medida (CYCLE496), é verificado se os vetores medidos
estão dentro do valor de tolerância dos dados de configuração $SCS_GRIND_MEA_KIN_TOL.

Resolução: Uma mensagem de erro é exibida ao medir a cinemática de uma retificadora:
Inserir os vetores da cinemática antecipadamente para que o valor de tolerância
nos dados de ajuste 55844 $SCS_GRIND_MEA_KIN_TOL não seja excedido durante o processo de medição a seguir.

61378 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo de ferramenta não é o eixo principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Antes de chamar os ciclos de medição, o eixo de ferramenta deve ser definido como eixo principal (SETMS...).

61379 [Canal %1:] Bloco %2: Muitos dentes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Ferramentas com um máximo de 100 dentes podem ser medidas.

Resolução: Verificar o número de dentes da ferramenta no gerenciamento de ferramenta.

61380 [Canal %1:] Bloco %2: Largura do apalpador de ferramenta muito pequena

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A largura da sonda da ferramenta é muito pequena.

Resolução: Verificar o seguinte dado de máquina ou de ajuste 51781 $MNS_MEA_T_PROBE_THICKNESS[n]

61381 [Channel %1:] Block %2: Acoplamento da posição do fuso com a rotação coordenada em torno de %4 não executável

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O alarme refere-se às tarefas de medição cruzada da função do ciclo de medição "Acoplamento da posição do fuso com a rotação coordenada em torno do eixo de alimentação".
Esta função exige um fuso posicionável.

Resolução: Se um fuso posicionável não estiver disponível para segurar o medidor da peça de trabalho,
a função "Acoplamento da posição do fuso com a rotação coordenada em torno do eixo de alimentação"
pode ser desativada com o dado de ajuste 55740 $SCS_MEA_FUNCTION_MASK, bit 1=0.

61382 [Canal %1:] Bloco %2 a sonda não está instalada na máquina, a variante de medição não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A variante de medição não pode ser executada com uma sonda montada permanentemente na máquina.
A variante de medição selecionada exige alinhamento/posicionamento rotatório da sonda.

Resolução: Selecionar uma variante de medição que exige posicionamento/alinhamento rotatório da sonda.

61383 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo rotativo 1: A tolerância do diâmetro da esfera de calibração da medição %4 foi excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: CYCLE996: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[72] até _OVR[74] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL
CYCLE9960: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[72] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Resolução: Controlar os dados de calibração ou calibrar novamente a sonda 3D
Verificar também a composição mecânica (rigidez) da esfera de calibração na máquina

61384 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo rotativo 2: A tolerância do diâmetro da esfera de calibração da medição %4 foi excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: CYCLE996: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[75] até _OVR[77] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL
CYCLE9960: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[75] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Resolução: Controlar os dados de calibração ou calibrar novamente a sonda 3D
Verificar também a composição mecânica (rigidez) da esfera de calibração na máquina

61385 [Canal %1:] Bloco %2: Sonda não calibrada no sistema de coordenadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A sonda não foi calibrada no sistema de coordenadas definido em MD52000 $MCS_DISP_COORDINATE_SYSTEM.

Resolução: Calibrar a sonda antes da medição.

61386 [Channel %1:] Block %2: Nível de proteção inválido para executar ciclos de medição %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O nível de proteção é inadequado para a execução dos ciclos de medição.

Resolução: Verificar os dados de máquina 51742 $MNS_MEA_ACCESS_EXEC e 11160 $NM_ACCESS_EXEC_CST.

61387 [Canal%1:] Bloco %2: Erro de execução interno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61401 [Canal %1:] Bloco %2: A sonda não aciona, percurso reduzido pela posição final do software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O percurso se estenderia além da posição final do software no eixo de medição atual.
O percurso atualmente foi reduzido, e não alcança a posição especificada como um ponto de ajuste.
O alarme 61401 é emitido após 5 tentativas de contato sem sucesso.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar especificação do valor do ponto de ajuste.
- Reduzir a distância de medição (DFA).
- Colocar a peça de trabalho mais afastada da posição final do software.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61402 [Canal %1:] Bloco %2: colisão da sonda, percurso reduzido pela posição final do software %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Este alarme só é emitido com medições externas (teia, espigão, bola) juntamente com uma possível colisão no eixo de entrada.
A colisão é causada pela redução do percurso do eixo medido no plano de trabalho antes de baixar o eixo de entrada até a altura de medição.
A sonda foi ligada durante a entrada no eixo de entrada a seguir.
Se o percurso não tivesse sido reduzido, seu movimento se estenderia além da posição final do software do plano de trabalho, e o alarme NCK 10722 correspondente não teria sido acionado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a especificação de valor do ponto de ajuste.
- Colocar a peça de trabalho afastada da posição final do software.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61403 [Canal %1:] Bloco %2: Correção do deslocamento do ponto zero não executada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: O resultado de medição contém mais de um componente de rotação ao redor dos eixos de geometria do sistema de coordenadas.
Contudo, somente um dos componentes de rotação de um eixo rotativo pode ser corrigido.
Para evitar qualquer erro de posição consequencial, a correção do eixo rotativo selecionado não é realizada.
"Correção para o sistema de coordenadas" deve estar selecionada como o desvio.

61404 [Canal %1:] Bloco %2: Correção da ferramenta não executada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O deslocamento da ferramenta selecionada não poderia ser executado
por conta do atual status da ferramenta.
O seguinte se aplica a ferramentas sem um status de ferramenta:
- não deve ser desabilitado, deve ter estado ativo e em uso:
O seguinte se aplica a ferramentas que formam um grupo de ferramentas:
- não deve ser desabilitado, deve ter estado ativo e em uso:

Resolução: Verifique as condições da ferramenta e adapte como necessário.

61405 [Canal %1:] Bloco %2: O ambiente de ferramenta não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Corrigir o nome do ambiente de ferramenta (_TENV) ou criar este ambiente

61406 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número DL

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro DL,
Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste também.

61407 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 7º dígito ou maior do _KNUM

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: - Verificar o parâmetro _KNUM.
- Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste.

61408 **[Canal %1:] Bloco %2: correções totais não presente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Ajustar MD 18080, Bit 8=1

61409 **[Canal %1:] Bloco %2: correções ajustadas não presentes**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Ajustar MD 18112, Bit 4=1

61410 **[Canal %1:] Bloco %2: Acesso a um elemento de ferramenta ou propriedade inexistente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: A variável à ser corrigida necessita de um opcional ou um incremento nos valores de MD

61411 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar a distribuição dos pontos de medição no plano**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar os valores nominais e reais.

61412 **[Canal %1:] Bloco %2: frame básico de canal não presente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Ajustar o dado de máquina 28081 $MC_MM_NUM_BASE_FRAMES > 0 ou verificar $P_CHBFRMASK > 0.

61413 **[Canal %1:] Bloco %2: verifique valor nominal do diâmetro da esfera, %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o valor nominal para o diâmetro esférico.

61414 **[Canal %1:] Bloco %2: distorção do triângulo acima do limite**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar os valores nominais e reais.

61415 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o apalpador de medição/plano de usinagem.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: É necessário usar uma sonda permitida para o plano de usinagem.
Verificar o dado de ajuste 54633 $SNS_MEA_TP_TYPE ou 54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE
ou alterar o plano de usinagem.

61416 [Canal %1:] Bloco %2: O número do apalpador é maior do que a quantidade máxima de campos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Corrija o parâmetro S_PRNUM
Meça a peça de trabalho: Parâmetro S_PRNUM 1 a 40
Meça a ferramenta: Parâmetro S_PRNUM 1 a 6

61417 [Canal %1:] Bloco %2: O apalpador vai colidir com o suporte da ranhura de referência.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Providenciar uma posição de saída livre de colisões para os eixos envolvidos no processo de medição.

61418 [Canal %1:] Bloco %2: O tamanho do arquivo de protocolo é muito pequeno, MD11420: Verificar o LEN_PROTOCOL_FILE.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O dado de máquina 11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE foi ajustado para muito pequeno.

Resolução: Verificar MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE:
Um valor de pelo menos 20 kB deve ser definido para utilizar a função "Registrar resultados de medição".
Estes dados de máquina especificam o tamanho máximo do arquivo de registro.

61419 [Canal %1:] Bloco %2: Controlar a calibração do apalpador de medição L1 em relação ao centro/periferia da esfera

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Ajuste no MD 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1 não corresponde ao status de calibração em dados de ajuste 54610 $SNS_MEA_WP_STATUS_GEN[S_PRNUM]. Verificar dígito de milhar:
1 = circunferência 0=TCP (Ponto Central da Ferramenta)

Resolução: Corrija os dados da usinagem 51740 $MNS_MEA_FUNCTION_MASK bit1
Correções:
1. Recalibre o apalpador (ajuste)
2. Modifique o número do apalpador S_PRNUM
3. Ajuste MD51740 bit1

61420 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a calibração do apalpador de medição em relação ao apalpador múltiplo/mono

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: O tipo de ferramenta não coincide com o conjunto de dados de alinhamento.

Resolução: O apalpador de medição de peças deverá estar calibrado de acordo com seu tipo e aplicação.

61421 **[Canal %1:] Bloco %2: Versão de SW dos ciclos de medição ou do NCK antiga, ou então configurada incorretamente - Código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: Código de erro consulte %4
A -> _OVR[] - campo do parâmetro muito pequeno. Controlar a definição GUD.
B -> $SCS_MEA_KIN_MODE? SD55645 não definido

61422 **[canal %1:] Bloco %2: Parâmetro incorreto de variante de medição - Código de erro: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: Consulte código de erro %4
A -> CYCLE996 _MVAR = 9x identificador CYCLE996 meça a cinemática ou
A -> CYCLE996 _MVAR UM digito fora da faixa de valores 0..4
B -> CYCLE996 _MVAR (parâmetro para normalização) CEM MIL dígitos (dec6) ou
B -> CYCLE996 _MVAR UM MILHÃO de dígitos (dec7) fora da faixa de valor 0..3
C -> CYCLE996 Versão de medição "calcule a cinemática" ativa, mas os eixos rotativos 1 e/ou 2 não foram medidos (veja também o parâmetro _OVR[40])
ou eixo rotativo 2 existe e nenhum vetor de eixo rotativo (V2xyz) foi ajustado.
D -> CYCLE996 _MVAR DEZ MIL dígitos (eixo rotativo do parâmetro 1, 2 ou cadeia de vetor aberta, fechada) fora da faixa de valor 0..3
1 -> CYCLE9960 S_MVAR ONES para DEZ MIL dígitos fora da faixa de valor
2 -> CYCLE9960 S_MVAR DEZ dígitos não compatíveis com os dígitos UM
3 -> CYCLE9960 S_MVAR DEZ dígitos fora da faixa de valor 0,2

61423 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 não foi definido ou não foi criado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: veja o código de erro %4
1. Parâmetro CYCLE996 S_TC incorreto ou igual a zero
2. Nenhum conjunto de dados rotativos criado -> MD18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER = 0
3 $NT_NAME? -> CYCLE996 Variável de sistema $NT_NAME não existente
4 TRAFO NO=0? -> CYCLE996 Número de transformador = 0?
5 TRAFO TYP? -> CYCLE996 Tipo de transformador diferente de 24, 40 ou 56
6 S_MVAR? -> CYCLE996 Tipo de transformador OK, mas acesso incorreto do CYCLE9960
4 -> CYCLE9960 compilar ciclo E996 não configurado

61424 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 para diâmetro da esfera de calibração está incorreto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Corrija se o diâmetro correto da esfera de calibração estiver inserido no parâmetro S_SETV,
ou o raio correto da esfera do apalpador seja inserido nos dados de ferramenta do apalpador da peça de trabalho atual.

O desvio mecânico da posição do apalpador da peça de trabalho atual deve ser minimizado por memorização.

61425 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro incorreto para eixo rotativo de medição 1 ou 2 - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: consultar código de erro %4
A -> Número incorreto do eixo rotativo (1 ou 2)
B -> Não foi definido nome para o eixo rotativo 1
C -> Vetor do eixo rotativo V1xyz igual a zero
D -> Não foi definido nome para o eixo rotativo 2
E -> Vetor do eixo rotativo V2xyz igual a zero
F VECTOR=0? -> CYCLE996 Vetor de orientação do 1° eixo rotativo = 0
G VECTOR=0? -> CYCLE996 Vetor de orientação do 2° eixo rotativo = 0
1 -> CYCLE9960 Número incorreto de medições
2 -> CYCLE9960 Número de medições incorreto: máximo de 12 por eixo
3 -> CYCLE9960 Número de medições incorreto: mínimo de 3 por eixo
4(RA1) -> CYCLE9960 Alcance de medição do eixo rotativo 1 muito pequeno
4(RA2) -> CYCLE9960 Alcance de medição do eixo rotativo 2 muito pequeno
5(RA1) -> CYCLE9960 Alcance de medição do eixo rotativo 1 muito grande
5(RA2) -> CYCLE9960 Alcance de medição do eixo rotativo 2 muito grande
6 -> CYCLE9960 Número de medições incorreto, mín. por eixo 2 para pontos de interpolação
7 -> CYCLE9960 Faixa de módulo: a faixa de medição abrange toda a faixa do módulo (360°), portanto, deve começar na posição inicial do intervalo de módulo (normalmente 0)
A faixa de medição permitida de um eixo rotativo é de 10 a 360 graus

61426 [Canal %1:] Bloco %2: Soma dos deslocamentos ativos diferente de zero - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: Consulte código de erro %4
Verifique a visão geral das correções ativas ($P_ACTFRAME)
Apague as correções nos eixos rotativos
A -> soma das correções translatórias dos eixos geométricos <> 0
B -> soma das correções finas dos eixos geométricos <> 0
C -> soma dos componentes rotativos dos eixos geométricos <> 0
D -> soma das correções translatórias do eixo rotativo 1 <> 0
E -> soma das correções translatórias do eixo rotativo 2 <> 0

61427 [Canal %1:] Bloco %2: Dados de ferramentas incorretos ou não ativados para apalpador de medição de peças ativo - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: Consulte código de erro %4
A -> Apalpador de medição de peças (ou corte de ferramenta) inativo
B -> Comprimento L1 do apalpador de medição de peças = 0

61428 [Canal %1:] Bloco %2: Erro ao criar arquivo de protocolo - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: Consulte código de erro %4

A -> Número de arquivos de protocolo no atual diretório > 99

B -> Arquivos de protocolo muito extensos. Renomear ou deletar arquivo de protocolo, verificar MD11420 $MN_LEN_PROTOCOL_FILE!

61429 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo de medição (eixo rotativo 1 ou 2) não está na posição inicial ou está fora de posição - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas de erro: consulte o código de erro %4

A -> O eixo rotativo 1 não está na posição básica para a 1ª medição

B -> O eixo rotativo 2 não está na posição básica para a 1ª medição

C -> O eixo rotativo 2 não foi girado para a 2ª ou 3ª medição com referência à 1ª medição -> consulte o parâmetro _OVR [63 a 65]

D -> o eixo rotativo 1 não foi girado para a 2ª ou 3ª medição com referência à 1ª medição -> consulte o parâmetro _OVR [60 a 62]

1 (RA1) -> CYCLE9960 Eixo rotativo 1 inicialmente fora da posição básica

2 (AMODE DEC5) -> A posição básica selecionada não é permitida

61430 [Canal %1:] Bloco %2: Cálculo dos vetores de cinemática não executado - Código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: consultar código de erro %4

A -> Plausibilidade dos pontos de entrada PM1, PM2, PM3 não preenchidos, resultando em comprimentos de páginas diferentes de zero

(Aviso: mesmo em caso de comprimentos de páginas diferentes de zero, há um risco de não formar um triângulo => verifique PM1...3!)

B -> Ângulo incluso em PM1 entre os vetores expandidos PM1PM2 e PM1PM3 é igual a 0.

Pontos de saída não formam um triângulo.

C -> Ângulo incluso em PM2 entre os vetores expandidos PM2PM1 e PM2PM3 é igual a 0.

Os pontos de saída não formam um triângulo.

D -> Ângulo incluso em PM3 entre os vetores expandidos PM3PM1 e PM3PM2 é igual a 0.

Os pontos de saída não formam um triângulo.

E -> Normalização do ponto de interpolação: nome de eixo inválido definido para cálculo

F -> Normalização do ponto de interpolação: plano inválido definido para cálculo

G -> Se o ângulo calculado for menor que o valor-limite do segmento angular do eixo rotativo no parâmetro TVL. O ângulo-limite calculado e o nome do eixo rotativo são exibidos.

Com valores de TVL < 20 graus, as imprecisões são esperadas como um resultado das imprecisões de medição na faixa do micrômetro do apalpador.

Exemplo: "61429 .. G Axis:C->TVLmin=12.345"

Correção: Ajuste o valor angular do eixo rotativo no programa de usuário ou parâmetro TVL.

Com medidas completas das cinemáticas com CYCLE9960, o valor dos limites dos ângulos é inserido em SD $SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_TRIANGLE (ângulo interno mínimo do triângulo medido)

"CC Option ? " -> Opção compilar ciclo "Medição das cinemáticas" não ajustada

"$MN_CC_ACTIVE_IN_CHAN_C996[0] ? " -> dados da máquina para ciclo compilado não ajustados

"License ? " -> Licença para "Medição das cinemáticas" não ajustadas

Ao medir as cinemáticas do cabeçote sem correção (extensão do fuso), um cálculo alternativo é realizado com a mensagem de erro

A ou G. Isso deve se aplicar quando o eixo rotativo que será medido tiver sido reposicionado.

H -> Condições para cálculo alternativo não atingidas (eixo rotativo não posicionado -> consulte _OVR[60] até _OVR]62] ou SD55648 $SCS_MEA_KIN_MIN_ANG_POS menor que a diferença das posições do eixo rotativo em _OVR[60] to _OVR]62]

I -> Condições para cálculo alternativo não atingidas (eixo rotativo não posicionado -> consulte _OVR[60] até _OVR]62]

61431 [Canal%1:] Bloco %2: Vetores cinemáticos não corrigidos - código de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Causas do erro: vide código de erro %4

A -> Correção impossível com transformação ativa. Uma transformação persistente está ativa.

A transformação só pode ser calculada, mas não corrigida. Os valores a serem corrigidos estão nos parâmetros _OVR[1] a _OVR[20];

B -> Correção impossível com transformação ativa. Uma transformação de usuário está ativa.

A transformação só pode ser calculada, mas não corrigida. Os valores a serem corrigidos estão nos parâmetros _OVR[1] a _OVR[20];

61432 [Canal %1:] Bloco %2: %4 não está ativo ou não foi criado

Parâmetros: %1 = Número do canal

%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: A transformação/porta-ferramentas a ser medido deve estar ativo antes do início do CYCLE9960.
Verificar se a transformação/porta-ferramentas foi criado.
Se esse for o caso, verificar se a transformação/porta-ferramentas foi ativado antes de requisitar o CYCLO9960.
Também é possível que uma transformação/porta-ferramentas incorreto esteja ativo.
ou
S_TNAME=0 -> Não foi especificado um TCARR ou transformação para a medição.

61440 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte não pode ser determinada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Como tipo de ferramenta deve ser utilizada uma ferramenta rotativa com uma posição de corte entre 1 e 8.
Verifique a posição de corte indicada com relação ao porta-ferramenta - posição inicial.

61441 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte não está no plano de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A posição de corte da ferramenta giratória (placa de corte) não se encontra mais no plano de usinagem (plano de interpolação), p. ex., devido a um porta-ferramentas direcionável.

Resolução: Verificar a posição do porta-ferramenta e, se necessário, corrigir!

61442 [Canal %1:] Bloco %2: Porta-ferramenta não está paralelo aos eixos geométricos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Após posicionar o porta-ferramenta direcionável, os comprimentos de ferramenta L1, L2 e L3 não estão paralelos aos eixos de geometria.

Resolução: Corrigir o comportamento do posicionamento dos eixos rotativos (bloqueio) do porta-ferramenta.

61443 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de indexação %4 ou maior/menor +/-90° ou +/-120°

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o valor no parâmetro de ângulo de indexação alpha 1!
Se a medição de 3 pontos estiver selecionada, alpha 1 não pode ser maior/menor que +/-120° e, para a medição de 4 pontos, alpha 1 não pode ser maior/menor que +/- 90°!
O parâmetro do ângulo de indexação alpha 1 deve estar sempre ajustado para um valor que não seja "zero".

61444 [Canal %1:] Bloco %2: Atual velocidade de medição não é idêntica com a velocidade de calibração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: A velocidade de calibração relevante é também armazenada em cada registro de dados de calibração.
A velocidade de medição atual com correção de avanço de 100% não é igual à velocidade de calibração.
Após a calibração, o valor da velocidade de calibração deve estar nos seguintes dados de ajuste.
Para medição da peça de trabalho:
SD 54611 $SNS_MEA_WP_FEED[S_PRNUM-1] > 0
Para medição de ferramenta:
SD 54636 $SNS_MEA_TP_FEED[S_PRNUM-1] > 0 para calibração no sistema de coordenadas de máquina
SD 54651 $SNS_MEA_TPW_FEED[S_PRNUM-1] > 0 para calibração no sistema de coordenadas da peça de trabalho
Recalibre o apalpador (ajuste) ou especifique um novo S_PRNUM.

61445 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar ângulo de fixação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar a especificação para o ângulo de fixação no offset de ferramenta.
Para as posições de corte 1-4, o ângulo de fixação deve ser maior ou igual à 90° e menor que 180°,
para as posições de corte 5-8, este deve ser maior que 0° e menor que90°.

61446 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar ângulo de inserção e ângulo de mergulho

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar a especificação para o ângulo de inserção / mergulho no offset de ferramenta!

61447 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar ponto de referência, direção de medição, configuração padrão de ferramenta do sensor

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Este alarme é disparado apenas para medições em JOG com calibração do comprimento da amostra,
em uma peça de referência ou na esfera.
Ocorreu um resultado implausível, comparável com extrapolação
da área de confiança no modo automático.

Resolução: Verificar as especificações mencionadas no texto do alarme.

61501 [Canal %1:] Bloco %2: a simulação está ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Reset simulação

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61502 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma correção de ferramenta ativa

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Deverá ser programado um número de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61503 **[Canal %1:] Bloco %2: Compensação do raio de corte da ferramenta à esquerda ou direita**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: A programação de um valor de correção de ferramenta é necessária.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61504 **[Canal %1:] Bloco %2: _KNG incorreto para ajuste**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61505 **[Canal %1:] Bloco %2: pista de retração é menor que 1mm**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Aumentar curso de retração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61506 **[Canal %1:] Bloco %2: pista de aproximação é menor que 1mm**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Aumentar o curso de penetração

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61507 **[Canal %1:] Bloco %2: folga de segurança é menor que 1mm**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61508 **[Canal %1:] Bloco %2: Ajuste padrão incorreto para posição de apoio**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61509 **[Canal %1:] Bloco %2: Ajuste padrão incorreto para posição de dressagem**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61510 **[Canal %1:] Bloco %2: Teste de avanço ativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Desativar teste de avanço

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61511 **[Canal %1:] Bloco %2: Posição de apoio ou de corte da ferramenta D1/D2 incorreto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61512 **[Canal %1:] Bloco %2: Posição longitudinal incorreta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61513 **[Canal %1:] Bloco %2: Dressador à esquerda e rebolo de retificação inclinado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61514 **[Canal %1:] Bloco %2: Falta tipo de rebolo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61515 **[Canal %1:] Bloco %2: Pista de retração é menor ou igual ao valor de dressagem**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Alterar curso de retração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61517 **[Canal %1:] Bloco %2: Falta ângulo do rebolo de retificação inclinado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Especificar o ângulo em $TC_TPG8

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61518 **[Canal %1:] Bloco %2: A altura do suporte do rebolo resinóide deve ser maior que o raio do rebolo resinóide**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Alterar a altura de apoio ou raio do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61519 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Tipo de usinagem incorreto ou tipo de maquina incorreto.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Ocupar parâmetro B_ART com valor 1 a 3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61520 **[Canal %1:] Bloco %2: Correções adicionais de ajuste não definidas**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Definir MD18094 MM_NUM_CC_TDA_PARAM=10

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61521 **[Canal %1:] Bloco %2: A atual largura de rebolo é muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Reduzir a largura do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61522 **[Canal %1:] Bloco %2: Sobreposição é maior ou igual à largura real do rebolo resinóide**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Reduzir a sobreposição

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61523 **[Canal %1:] Bloco %2: Falta o sinal zero da pinça de medição**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o sinal da pinça de medição

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61524 **[Canal %1:] Bloco %2: Ângulo inclinado incorreto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: O ângulo de canal inclinado deverá ser >-90° e <90°.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61525 **[Canal %1:] Bloco %2: Tipo de rebolo incorreto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Alterar o tipo de rebolo no $TC_TPC1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61526 **[Canal %1:] Bloco %2: Raio da peça =0**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Especificar o raio da peça >0.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61527 **[Canal %1:] Bloco %2: Raio do rebolo resinóide é maior ou igual ao raio de peça de trabalho**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Alterar o raio do rebolo ou o raio da peça

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61529 **[Canal %1:] Bloco %2: Programada a indicação de medidas em INCH (polegada).**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: O sistema básico MD $MN_SCALING_SYSTEM_IS_METRIC não corresponde com o comando G (grupo G 13).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61530 **[Canal %1:] Bloco %2: Ocupação prévia da posição longitudinal incorreta ou posição longitudinal padrão incorreta.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificação do parâmetro da posição longitudinal

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61531 **[Canal %1:] Bloco %2: Posição longitudinal em Z não determinada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Aumentar o parâmetro do curso de penetração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61532 **[Canal %1:] Bloco %2: O valor para _LAGE está incorreto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Corrigir o conteúdo do parâmetro para _LAGE.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61533 **[Canal %1:] Bloco %2: Nenhum comprimento L1 especificado em D...**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Especificar o comprimento L1 na correção de ferramenta D do rebolo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61540 **[Canal %1:] Bloco %2: Número D incorreto / dressador do campo D ativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Deverá ser programado um corretor de ferramenta D número que é < _GC_DNUM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61541 **[Canal %1:] Bloco %2: Especificado tipo incorreto de rebolo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Deverá ser selecionado um tipo de rebolo válido no gerenciamento de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61542 **[Canal %1:] Bloco %2: Foi escolhido um ponto de referência incorreto do rebolo durante a seleção do sistema de coordenadas da dressagem**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Deverá ser programado um corretor de ferramenta D número que é < _GC_DNUM

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61543 **[Canal %1:] Bloco %2: Foi escolhido um dressador incorreto durante a seleção do sistema de coordenadas de dressagem**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Deverá ser selecionado um número de dressador > 0 e < 4

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61544 **[Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro de rebolo gasto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: É necessário um novo rebolo ou verificar os valores limites nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61545 **[Canal %1:] Bloco %2: Largura do rebolo gasta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: É necessário um novo rebolo ou verificar os valores limites nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61546 **[Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 1 foi alcançado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61547 **[Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 2 foi alcançado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61548 **[Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, limite de desgaste do comprimento 3 foi alcançado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: É necessário um novo dressador ou verificar os valores limite do dressador

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61549 **[Canal %1:] Bloco %2: Foi selecionado um tipo incorreto de dressador**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o tipo de dressador ao especificar na entrada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61550 **[Canal %1:] Bloco %2: Giro do plano não é possível com uma ferramenta de moagem ativa**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Giro do plano não é possível com uma ferramenta de moagem ativa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregue a ferramenta de fresagem antes de girar o plano.
O alarme pode ser impedido utilizando SD 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61551 **[Canal %1:] Bloco %2: Definição da ferramenta de fresagem não é possível com uma ferramenta ativa de moagem**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A definição das ferramentas de fresagem não é possível com uma ferramenta de moagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregue a ferramenta de desbate antes de colocar a posição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61552 **[Canal %1:] Bloco %2: O alinhamento da ferramenta de fresagem não é possível com uma ferramenta ativa de moagem**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O alinhamento das ferramentas de fresagem não é possível com uma ferramenta ativa de moagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregue a ferramenta de fresagem antes de chamar o alinhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61553 **[Canal %1:] Bloco %2: O alinhamento da ferramenta de moagem somente é possível com uma ferramenta ativa de moagem**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O alinhamento das ferramentas de moagem somente é possível com uma ferramenta ativa de moagem.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Carregar uma ferramenta de moagem antes de requisitar o alinhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61555 **[Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro do rebolo ==0, cálculo GWPS impossível**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar o diâmetro

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61556 **[Canal %1:] Bloco %2: Chanfro e raio no canto esquerdo do rebolo não possíveis**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61557 **[Canal %1:] Bloco %2: Chanfro e raio no canto direito do rebolo não possíveis**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61558 **[Canal %1:] Bloco %2: Chanfro/raio + altura do apoio são menores que a altura de retração do canto esquerdo do rebolo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61559 **[Canal %1:] Bloco %2: Chanfro/raio + altura do apoio são maiores que a altura de retração do canto direito do rebolo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verificar os valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61560 **[Canal %1:] Bloco %2: usinagem na direção Z muito grande por passo, ou rebolo muito fino**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Reduza parâmetro de avanço de usinagem ou use outra ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61561 **[Canal %1:] Bloco %2: A borda esquerda do rebolo de aproximação é menor ou igual a zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61562 **[Canal %1:] Bloco %2: A borda direita do rebolo de aproximação é menor ou igual a zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61563 **[Canal %1:] Bloco %2: Aproximação no diâmetro é menor ou igual a zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61564 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %] Inserção de aproximação é menor ou igual a zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61565 **[Canal %1:] Bloco %2: Suprimento de dressagem menor ou igual a zero**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61566 **[Canal %1:] Bloco %2: Chanfro / raios é maior do que a largura do rebolo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verifique valores nos dados do rebolo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61567 **[Channel %1:] Block %2: %4 Profundidade de alimentação total e soma da alimentação devem ter o mesmo sinal**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Resolução: Verifique os sinais das alimentações

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61568 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro durante o processo de adequação de forma %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: -103: A usinagem não foi possível
-121: Cancelamento devido a falta de memória

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: -103: Verificar se o contorno da roda de moagem ou a posição do aparador não corresponde ao contorno
-121: Verificar o contorno da roda de moagem e dados tecnológicos
Ligar para a linha direta da SIEMENS

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61569 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem diferente no novo perfil e perfil contínuo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - O plano de usinagem deve ser o mesmo para o novo perfil e perfil contínuo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61570 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]O tipo de perfil é diferente no novo perfil e perfil contínuo.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - O tipo de perfil (paralelo ao eixo, paralelo ao contorno) deve ser o mesmo para o novo perfil e o perfil contínuo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61571 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]A direção do avanço é diferente para o novo perfil e perfil contínuo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - A direção do avanço deve ser a mesma para o novo perfil e perfil contínuo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61572 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]O rebolo não é adequado para o perfil contínuo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - O mesmo rebolo deve ser utilizado para o perfil contínuo e novo perfil.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61573 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]A borda do rebolo não é adequada para o perfil contínuo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - A mesma borda do rebolo deve ser usada para o perfil contínuo e novo perfil.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61574 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: -1: O contorno não é contínuo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a programação do contorno
-1: O contorno deve ser contínuo no eixo de usinagem

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61575 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Blocos G0 no contorno de descrição do rebolo.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Blocos G0 são incluídos no contorno de descrição do rebolo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Blocos G0 podem não estar incluídos na descrição do contorno.
- Verifique se os movimentos de aproximação e retração do rebolo estão incluídos na descrição do contorno. Caso estejam, remova-os.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61576 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]O perfil do rebolo não pode ser usinado com a ferramenta ativa**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O perfil do rebolo não pode ser usinado com os ângulos da ferramenta (ângulos de folga e inclinação) da ferramenta de dressagem.
Deve-se jogar fora o material residual ao utilizar os ângulos atuais da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os ângulos da ferramenta (ângulos de folga e inclinação) da do respectivo contorno da ferramenta de dressagem ativa.
Utilize outra ferramenta de dressagem.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61577 %[[Channel %1:] Block %2: %]Nenhum suporte de ferramenta %4 está ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - Nenhum suporte de ferramenta está ativo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Ativar suporte de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61578 [Canal %1:] Bloco %2: cin. de eixo B (tec. de moagem) não está definida ou está definida incorretamente no torno de comissionamento - cód. de erro: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Causas do erro:
1. Código de erro = B789 -> eixo B no torno de comissionamento (cinemática) não ativado
(789 corresponde ao $TC_CARR7[n], n ... número do registro de dados do torno)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61601 [Canal %1:] Bloco %2: Diâmetro da peça acabada muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro SPD ou DIATH

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61602 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição da largura da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A ferramenta de sangria é maior do que a largura de sangria programada.

Resolução: Verificar a ferramenta ou alterar o programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61603 [Canal %1:] Bloco %2: Forma de penetração definida de forma errada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Raios/chanfros na base da sangria não se adequam à largura da sangria. Uma sangria plana em uma paralela ao eixo longitudinal do elemento de contorno não é possível.

Resolução: Verificar o parâmetro VARI
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61604 [Canal %1:] Bloco %2: Ferramenta ativa violada contorno programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: A violação do contorno nos elementos de rebaixo ocorre devido ao ângulo de corte da ferramenta empregada.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Utilizar outra ferramenta ou verificar a subrotina de contorno.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61605 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição do contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Detectado um elemento de rebaixo inválido.
Resolução: Verificar o programa de contorno
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61606 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na preparação de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Na preparação do contorno foi encontrado um erro, este alarme sempre está relacionado com um alarme 10930...10934, 15800 ou 15810 do NCK.
Resolução: Verificar a subrotina de contorno
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61607 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na programação do ponto de partida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: O ponto de partida alcançado antes da chamada do ciclo está fora do retângulo descrito na subrotina do contorno.
Resolução: Verificar o ponto de partida antes da chamada do ciclo
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61608 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte errada programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação:
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Deve ser programa uma posição de corte 1...4 que se adeqüe à forma do alívio.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61609 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na definição da forma

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro da forma do alívio ou a forma da ranhura ou do bolsão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61610 [Canal %1:] Bloco %2: nenhuma profundidade de aproximação programada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Verificar o parâmetro MID

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61611 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi encontrado nenhum ponto de intersecção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não pôde ser calculado nenhum ponto de corte com o contorno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a programação do contorno ou alterar a profundidade de penetração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61612 [Canal %1:] Bloco %2: Não é possível a usinagem de roscas sincronizadas

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Resolução: Verifique as pré-condições para a usinagem de rosca sincronizada:
- Não é permitido que o toolholder esteja ativo.
- Não é permitido que a transformação esteja ativa.
- Não é permitido que a rotação esteja ativa.
Se necessário, desmarque a sincronização de roscas.

61613 [Canal %1:] Bloco %2: Posição do rebaixo incorretamente definida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o valor do parâmetro _VARI.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61614 [Canal %1:] Bloco %2: Espelhamento em %4 no deslocamento para ponto zero não permitido para fuso principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O deslocamento de ponto zero para o fuso principal não deve ter espelhamento no eixo especificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Retirar seleção do espelhamento no eixo especificado no deslocamento de ponto zero usado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61615 [Canal %1:] Bloco %2: Espelhamento em %4 na correção de trabalho não é permitido para o contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A correção de trabalho para usinagem do contra-fuso não deve ter qualquer espelhamento Z.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61616 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de corte atual em %4 não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: As posições de corte 1 ao 4 são permitidas para a remoção do estoque de canto.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61617 [Canal %1:] Bloco %2: Velocidade máxima de eixo para o eixo principal não foi inserida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A velocidade máxima de eixo para o eixo principal não foi inserida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Insira a velocidade máxima de eixo para o eixo principal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61618 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo principal não foi ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um eixo principal não foi ajustado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou configuração:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61619 [Canal %1:] Bloco %2: O eixo principal não foi ajustado corretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O eixo principal não foi ajustado corretamente.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os seguintes dados de usinagem ou ajuste:
MD 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED[]
MD 20080 $MC_AXCONF_CHANAX_NAME_TAB[]
MD 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX[]
MD 52206 $MCS_AXIS_USAGE[]
MD 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB bit 8

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61620 [Canal %1:] Bloco %2: %4-Não é permitido o espelhamento para o eixo linear do contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitido que o eixo linear de usinagem de contra-fuso tenha o espelhamento Z.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61621 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de abertura da rosca convexa muito alto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Convexidade da rosca é muito alta.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: - Verifique o parâmetro XS ou RS
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61622 [Canal %1:] Bloco %2: O toolcarrier para giro não foi ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Um toolcarrier não foi ajustado para rotação.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Ajuste uma ferramenta com o portador com os eixos rotativos: eixo B e eixo de ferramenta.
Ajuste o identificador "cinemática de eixo B".
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61623 [Canal %1:] Bloco %2: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no eixo principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no eixo principal.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Ajuste um toolcarrier com eixo rotativo: eixo B e eixo principal.
Não envie o identificador "cinemática do eixo B".
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61624 [Canal %1:] Bloco %2: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresadora no contra-fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Um toolcarrier não foi ajustado para a fresagem no contra-fuso.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Ajuste um toolcarrier com o eixo rotativo: eixo B e contra-fuso.
Não ajuste o identificador "cinemática do eixo B".
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61625 **[Canal %1:] Bloco %2: Valor angular programado não está na rede da sistema dentado de Hirth: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Um valor angular que não está na rede da engrenagem Hirth foi programado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programe um valor angular que esteja na rede do sistema dentado de Hirth.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61626 **[Canal %1:] Bloco %2: Com os valores angulares programados, o inserto de ferramenta não está localizado no plano de rotação %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os valores angulares foram programados enquanto o inserto de ferramenta não está localizado no plano de rotação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Programe os valores angulares adequados ou utilize a programação com base em "Beta ou "Gamma".

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61627 **[Canal %1:] Bloco %2: Rotação da ferramenta de giro não é possível porque o porta-ferramentas para ferramentas de giro está fixo.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Rotação da ferramenta de giro não é possível porque o porta-ferramentas para ferramentas de giro está fixo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar uso "fixo"

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61628 **[Canal %1:] Bloco %2: Plano de rotação não é possível %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O plano de rotação não é possível

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: $TC_DPV[n,m]<>0 :Uma ferramenta com a orientação especificada precisa ser definida para o CYCLE800 pelos vetores de orientação $TC_DPV3,$TC_DPV4 e $TC_DPV5. Uma definição somente por $TC_DPV não é suportada pelo CYCLE800. Para uma definição por meio de vetores, MD 18114$MN_MM_ENABLE_TOOL_ORIENT precisa ser = 2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61695 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro R123 programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o parâmetro R123

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61696 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro R122 muito elevado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o parâmetro R122

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61697 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro R122 muito baixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o parâmetro R122

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61698 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro R122 tem sinalização incorreta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o parâmetro R122

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61699 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Parâmetro R121 tem sinalização incorreta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o parâmetro R121

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61700 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta do nome do programa a ser gerado.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar parâmetro PRG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61701 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno %4 não existe**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar parâmetro CON
- Verificar chamada de contorno
- Verificar se o contorno existe no diretório de programa (área de trabalho, subrotinas ou programas de usinagem)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61702 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno da peça usinada.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se o etiqueta existe no contorno da peça usinada

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61703 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de peça bruta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se as etiquetas existem no contorno de peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61704 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno de peça usinada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a chamada de contorno (CYCLE62)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61705 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno não usinado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61706 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça já usinado %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a programação do contorno da peça já usinada

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61707 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça bruta %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar programação de contorno para peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61708 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos contornos especificados**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar número de contornos
- Max. dois contornos (parte fabricada e contorno da peça bruta)
- Min. um contorno (contorno da parte fabricada)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61709 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Corretor de raio muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Conferir o corretor de raio de ferramenta no gerenciador de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61710 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Cálculo foi cancelado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Cálculo foi cancelado por serviço PI; favor tentar novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61711 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Valor D é maior que a largura da ponta da ferramenta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o D em relação com a largura da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61712 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Valor de DX ou DZ é maior que o comprimento da ponta da ferramenta.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar valor de DX ou DZ em relação ao comprimento da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61713 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio da ferramenta maior que a largura da metade da ponta.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o raio da ferramenta e a largura da ponta da ferramenta (introdução do corte, ferramenta de corte)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61714 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro durante o torneamento do contorno %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: -103: A usinagem não foi possível
-121: Cancelamento devido a falta de memória

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: -103: Verificar se o contorno ou a posição da ferramenta não corresponde ao contorno
-121: Verificar o contorno e os dados tecnológicos
Ligar para a linha direta SIEMENS

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61730 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Delimitação externa do limite de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira delimitação e limite de usinagem

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61731 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Incapaz de determinar a direção do contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira os contornos
- Confira se o ponto de início de contorno existe

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61732 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]Sem material para usinagem disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o programa de contorno da peça bruta e da peça usinada, particularmente nas posições de transição entre as duas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61733 %[[canal %1:] Bloco %2: %]Posição de corte incompatível com o sentido de usinagem

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o sentido de usinagem programado em relação à posição do corte da ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61734 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]O contorno da peça usinada está fora do contorno da peça bruta.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Conferir a programação da peça usinada e o contorno da peça bruta, particularmente nas posições de relação entre as duas.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61735 **%[[Canal %1:] Bloco%2: %]Avanço de penetração D maior que o comprimento da ponta da ferramenta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira o avanço de penetração D em relação ao comprimento da ponta da ferramenta no gerenciador de ferramenta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61736 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profund. de corte na usin. maior que profund. máx. de corte da ferr.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61737 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Profund. de corte na usin. menor que profund. min. de corte da ferr.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61738 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Posição do corretor incorreta**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira a posição do corretor no gerenciador de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61739 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Peça bruta deve ser contorno fechado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira se o contorno da peça bruta está fechado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61740 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Colisão devido a aproximação**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Selecione a posição de início para habilitar a aproximação de livre-colisão no contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61741 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Limite negativo nos eixos**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar a posição da ordenada nos eixos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61742 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de recuo %4 está dentro do limite de usinagem**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Na usinagem interna checar a faixa de usinagem na relação de distância de recuo inserida (SD 55506 $SCS_TURN_ROUGH_I_RELEASE_DIST).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61743 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Falta canal de guia para o desbaste realizado em 2 canais**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se foi definido um canal de guia

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61744 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta canal para o desbaste realizado em 2 canais**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se foi definido um canal de acompanhamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61745 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]O desb. realizado em 2 canais está ativo em 2 canais de guia (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se 2 canais de guia estão ativos
- Verificar se o desbaste em 2 canais se encontra ativo em mais de 2 canais ao mesmo tempo
- Apenas 2 canais podem estar ativos por vez, um canal de guia e um canal de acompanhamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61746 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]O desbaste realizado em 2 canais já está ativo nos canais (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se o desbaste em dois canais está ativo em mais de 2 canais ao mesmo tempo.
- Apenas 2 canais podem estar ativos por vez, um canal de guia e um canal de acompanhamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61747 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Canal de guia incorreto para o desb. realizado em 2 canais (%4)**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se o programa do canal de guia opera no canal escolhido pelo programa do canal de acompanhamento no parâmetro do canal parceiro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61748 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem diferente no canal de guia e no canal de acomp.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - O plano de usinagem deve ser o mesmo no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61749 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Tecnologia diferente no canal de guia e no canal de acompanham.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - A tecnologia (desbaste e remoção/residual, abertura de canal/residual, torneamento de canal/residual) deve ser o mesmo no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61750 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Oper. de usinagem diferente no canal de guia e no canal de acomp.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - A operação de usinagem (desbaste/acabamento) não deve ser a mesma no canal de guia e de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61751 **%[[Canal%1:] Bloco%2: %]O sistema de dimensão é diferente nos canais de condução e de acompanhamento.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - O sistema de dimensão (Grupo G: 13 (G70, G71, G700, G710)) deve ser o mesmo nos canais de condução e de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61752 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]As posiç. de corte ou o sent. de corte das ferram. são diferentes**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - A posição de corte e o sentido de corte das ferramentas devem ser iguais no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61753 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]As diferenças nos raios de ferramenta são muito grandes**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - No desbaste, os raios de ferramenta podem divergir no máximo no valor da dimensão de acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61754 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]Os raios de ferram. devem ter o mesmo tamanho na oper. de acab.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se os raios de ferramenta tem o mesmo tamanho no canal de guia e no canal de acompanhamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61755 **%[[canal %1:] Bloco %2: %]As larguras de pastilha não tem o mesmo tamanho**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se as larguras de pastilha nas ferramentas de abrir canais tem o mesmo tamanho no canal de guia e no canal de acompanhamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61756 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Usinagem de multicanais não foi possível em razão conflito das ferramentas.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Usinagem de multicanais com os parâmetros programados conduzem a um conflito de ferramentas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Ajuste o parâmetro (correção DCH) de modo que a usinagem de multicanais seja possível ou utilize a usinagem de canais simples.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61757 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %] A peça finalizada está fora dos limites especificados da ranhura.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: As peças finalizadas estão fora dos limites especificados de sulco.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique a posição de contorno da peça finalizada com relação aos limites de ranhura XDA E XDB.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61758 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %] Eixos principais da usinagem fuso são dif. nos canais condução e acomp.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: As referências do eixo de usinagem do fuso principal são diferentes nos canais de condução e de acompanhamento.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Corrija os dados de usinagem 35000 $MA_SPIND_ASSIGN_TO_MACHAX, 30550 $MA_AXCONF_ASSIGN_MASTER_CHAN, 20090 $MC_SPIND_DEF_MASTER_SPIND e 20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61759 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Posição do canal seguinte viola o interruptor de limite do software**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No caso de remoção de material de canal duplo com usinagem de corte balanceado (acabamento ou desbaste com parâmetro DCH=0), a posição de ferramenta a partir do canal líder do CYCLE952 se aproxima antes que o eixo de acoplamento seja ligado no canal seguinte.
No caso atual, a posição de ferramenta do canal líder viola o interruptor de limite do software no canal seguinte.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Uma posição deve ser aproximada no canal líder, a qual pode também ser aproximada no canal seguinte sem violar o interruptor de limite do software.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61800 **[Canal %1:] Bloco %2: Falta o sistema CNC ext.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: MD para idioma MD18800: $MN_MM_EXTERN_LANGUAGE ou bit de opcional 19800 $ON_EXTERN_LANGUAGE não habilitado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61801 **[Canal %1:] Bloco %2: Selecionado código G incorreto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Na chamada de programa do CYCLE300<valor> foi programado um valor numérico inadmissível para o sistema CNC indicado, ou no dado de ajuste dos ciclos foi inserido um valor incorreto para o sistema de código G.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61802 [Canal %1:] Bloco %2: Tipo de eixo incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O eixo programado é atribuído como fuso

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61803 [Canal %1:] Bloco %2: Eixo programado não existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O eixo programado não está disponível no sistema.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o parâmetro _AXN.
Verificar os dados de máquina 20050 a 20080.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61804 [Canal %1:] Bloco %2: Posição progr. excede o ponto de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A posição intermediária programada ou a posição atual está atrás do ponto de referência.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61805 [Canal %1:] Bloco %2: Valor programado de forma absoluta e incremental

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A posição intermediária desejada pode ser programada tanto como absoluta quanto como incremental

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61806 [Canal %1:] Bloco %2: Atribuição incorreta do eixo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A atribuição da sequência de eixos está incorreta

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61807 [Canal %1:] Bloco %2: Sentido de rotação programada errada (ativa)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O sentido programado no fuso conflita com o sentido necessário para a execução do ciclo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o parâmetro SDR e SDAC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61808 [Canal %1:] Bloco %2: Falta a profundidade final de furação ou a profundidade individual de furação

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A profundidade total de Z ou a profundidade individual de perfuração Q estão faltando no bloco G8x (primeira chamada do ciclo)

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61809 [Canal %1:] Bloco %2: Posição de furação não permitida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61810 [Canal %1:] Bloco %2: Código G ISO impossível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No bloco de chamada foi programado um nome de eixo ISO não permitido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61811 [Canal %1:] Bloco %2: Nome de eixo ISO não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No bloco de chamada foi programado um valor numérico inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61812 [Canal %1:] Bloco %2: Valor(es) na chamada de ciclo externa incorretamente definido(s)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No bloco de chamada foi programado um valor numérico inválido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61813 [Canal %1:] Bloco %2: Valor de GUD incorretamente definido

Explicação: Nos dados de ajuste dos ciclos
foi especificado valores numéricos não permitidos.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61814 [Canal %1:] Bloco %2: Coordenadas polares impossíveis com o ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61815 [Canal %1:] Bloco %2: G40 não ativo

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco

Explicação: G40 estava inativo antes da chamada do ciclo

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61816 [Canal %1:] Bloco %2: Eixos não estão no ponto de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61817 [Canal %1:] Bloco %2: Coordenadas de eixo com área de proteção

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61818 [Canal %1:] Bloco %2: Limites do eixo são iguais

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: --

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61819 [Channel %1:] Block %2: Risco de colisão na retraçaõ: a ferramenta viola o contorno programado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com G70 no modo ISO, o contorno é violado durante a retração ao ponto de partida.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Inserir um bloco G1 na extremidade do contorno na altura do ponto de partida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61836 [Canal %1:] Bloco %2 identificador de eixo errado %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os identificadores de eixo programados não estão de acordo com os identificadores no programa fonte.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Identificador de eixo correto incorreto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61837 [Canal %1:] Bloco %2 erro de sintaxe no programa %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Verifique se há erro de sintaxe no programa.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Corrija os erros de sintaxe
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61838 [Canal %1:] Bloco %2: Formato de dados do programa %4 é incorreto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Verifique o formato de dados do programa
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Corrija o formato de dados
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61839 [Canal %1:] Bloco %2: Aplicativo não funciona

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: Certifique-se de que o aplicativo funciona.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Reinicie o programa parte.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61840 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na execução de servo otimização automática

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Modo de reconhecimento
%4 = Número de sequência MMC
Explicação:
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61841 [Canal %1:] Bloco %2: GUD necessário para a otimização servo automática está faltando: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = GUD faltando

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61842 [Canal %1:] Bloco %2: Requisitar um ciclo de otimização servo automática não é permitido: %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Requisitante

Explicação: Requisitar o CYCLE75x não é permitido porque é chamado por um diretório de ciclo padrão ou de fabricante.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: É necessária a senha do fabricante para requisitar o CYCLE75x.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61850 [canal %1:] Bloco %2: Transformação de superfície cilíndrica não habilitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A transformação de superfície cilíndrica não foi habilitada para ShopMill.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61851 [canal %1:] Bloco %2: Nenhuma transformação compatível ajustada: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A transformação desejada não foi implementada nesta máquina.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61852 [canal %1:] Bloco %2: A transformação para este plano não foi ajustada: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A transformação não foi ajustada para o plano utilizado. Mudar de plano.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61853 [canal %1:] Bloco %2: Plano incorreto para processamento com eixo rotativo: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: No atual plano não é possível processar no eixo rotativo. Mude o plano.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61854 [Canal %1:] Bloco %2: Nível de subprograma muito baixo para busca de blocos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: O nível de subprograma é muito baixo para busca de blocos.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Executar busca de blocos com outro bloco.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61855 [Canal %1:] Bloco %2: O ponto-alvo está na área de retração

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: O ponto-alvo especificado está na área de retração.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Modifique o ponto-alvo ou a área de retração.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61856 [Canal %1:] Bloco %2: Entrada absoluta dos valores de correção de trabalho não está habilitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação: A entrada absoluta do valor de correção de trabalho não foi habilitada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: 52212 $MCS_FUNCTION_MASK_TECH Bit 6: valor de correção de trabalho WO não pode ser inserido como valor absoluto (ShopTurn).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61857 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum eixo rotativo para aceitar em vazio foi ajustado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Nenhum eixo rotativo para aceitar em vazio foi ajustado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verificar dado de máquina 52207 $MCS_AXIS_USAGE_ATTRIB Bit 8.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61858 [Canal %1:] Bloco %2: O giro é permitido somente em vazio que é fixo, centralizado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O giro é possível somente quando um vazio fixo, centralizado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Utilize um vazio que é fixo para que seja centralizado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61859 [Canal %1:] Bloco %2: O torno não foi habilitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O torneamento não foi ajustado na máquina.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique os dados de máquina: 52201 $MCS_TECHNOLOGY_EXTENSION=1 (torneamento).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61860 [Canal %1:] Bloco %2: O giro é possível somente no eixo principal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para torneamento, um eixo principal não foi selecionado para fixação.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecione um eixo principal como fixação para giro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61861 [Canal %1:] Bloco %2: O contracabeçote não marcado neste canal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O contracabeçote foi selecionado em outro canal, mas não neste canal.
A seleção diferente/desmarcação resulta em um conflito.
Quando um contracabeçote é selecionado, não é permitido que o contra-fuso seja posicionado.
No entanto, quando um contracabeçote é desmarcado, o contra-fuso deve se manter posicionado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecione ou desmarque o contracabeçote consistentemente em todos os canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61862 [Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido chamar um ciclo ShopTurn no programa ShopMill.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi feita uma tentativa para chamar um ciclo ShopTurn no programa ShopMill.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Apague o bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61863 [Canal %1:] Bloco %2: Não é permitido chamar um ciclo ShopMill no programa ShopTurn.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Foi feita uma tentativa para chamar um ciclo ShopMill no programa ShopTurn.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Apague o bloco.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61864 **[Canal %1:] Bloco %2: A seleção, o contracabeçote sim/não deve ser idêntico em todos os canais**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A seleção, contracabeçote sim/não no cabeçalho de programa deve ser idêntico em todos os canais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Para contracabeçote sim/não no cabeçalho de programa, faça a mesma seleção para todos os canais.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61865 **[Canal %1:] Bloco %2: Chamada de um ciclo ShopTurn é permitida somente em um programa ShopTurn**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitido que um ciclo ShopTurn seja utilizado fora do programa ShopTurn, já que as variáveis necessárias não foram determinadas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Chamada de um ciclo ShopTurn em um programa ShopTurn. Caso não seja possível, a tarefa deve ser programada utilizando o código G.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61866 **[Canal %1:] Bloco %2: Só é permitido chamar um ciclo ShopMill em um programa ShopMill.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não é permitido que um ciclo ShopMill seja utilizado fora de um programa ShopMill, já que as variáveis necessárias não foram determinadas.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Chamando um ciclo ShopMill no programa ShopMill. Caso não seja possível, a tarefa deve ser programada utilizando o código G.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61867 **[Channel %1:] Block %2: Na face C, a distância de retração não deve ser maior do que a distância ao ponto central.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Distância de retração muito grande. Na face C, a distância de retração não deve ser maior do que a distância ao ponto central.
Por outro lado, a retração tornaria-se negativa, o que leva a uma reversão do fuso do trabalho.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Use uma distância de retração menor ou face Y se possível.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61868 [Channel %1:] Block %2: Programa foi criado em outra máquina e deve ser ajustado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O programa foi criado em outra máquina e contém as peças do programas que não podem ser executadas nesta máquina.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O programa deve ser ajustado no editor ShopMill/ShopTurn.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61869 [Canal %1:] Bloco %2: A busca de bloco somente é possível com cálculo.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Com o ShopMill e ShopTurn, a busca de bloco somente é possível com cálculo.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Use um modo de busca de bloco diferente.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61870 [Canal %1:] Bloco %2: Perigo de colisão durante retração automática. Retrair a ferramenta manualmente!

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Há o perigo de colisão durante a retração automática.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Retrair a ferramenta manualmente!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61900 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta do nome do programa a ser gerado.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar parâmetro PRG

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61901 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar chamada de contorno
- Checar se existe o contorno no diretório de programa (peças, sub-rotinas ou partes de programa)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61902 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira se existem etiquetas no contorno de bolsão

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61903 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de peça bruta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se as etiquetas existem no contorno de peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61904 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de ilha

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira se existem etiquetas no contorno de ilha

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61905 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno de ressalto

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira se existem etiquetas no contorno de ressalto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61906 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Etiqueta %4 não existe no contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Confira se existem etiquetas no contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61907 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta contorno de bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61908 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falta o contorno não usinado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61909 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno do bolsão %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar programação no contorno de bolsão

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61910 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da peça bruta %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar programação de contorno para peça bruta

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61911 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno de ilhote %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a programação do contorno de ilha
- Verificar se o contorno de ilha está fechado
- Verificar se houve auto-cortes no contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61912 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno de ressalto %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar programação no contorno de ressalto

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61913 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar contorno de programação

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61914 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos contornos especificados

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar número de contornos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61915 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de fresa muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar o raio da ferramenta de fresamento no gerenciador de ferramentas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61916 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Cálculo foi cancelado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Cálculo foi cancelado por serviço PI; favor tentar novamente

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61917 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Combinação de centralizar/pré-furação e ressalto não permitido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Usinagem de ressalto em conjunto com pré-furação/centralizar não permitida!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61918 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio fresa para usin. res. deve ser menor que raio da fresa para ferr. de ref.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar raio da fresa para usinagem residual que deve ser menor que o raio da fresa de ferramenta de referência!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61919 %[[Canal %1:] bloco %2: %]Raio da ferramenta de referência é muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar o raio da ferramenta de referência

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61920 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro durante a moagem do contorno %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: 3020: Não há mais memória disponível
3022: O contorno está incorreto
3023: Verificar o contorno (o contorno pode conter dois elementos pequenos)
3356: O material residual não pode ser removido por completo com a ferramenta usada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: 3020, 3022, and 3023: Verificar o contorno e dados tecnológicos
3356: Uma ferramenta com o diâmetro menor, com o qual o material residual possa ser removido completamente, deve ser usada para usinagem residual.
Ligar para a linha direta da SIEMENS

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61921 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro durante a fresagem da ranhura %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61922 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]A etiqueta %4 não está presente no contorno da ranhura

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar se as etiquetas estão presentes no contorno da ranhura

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61923 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Erro no contorno da ranhura %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a programação do contorno da ranhura

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61924 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ausência de contorno da ranhura**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar a chamada de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61925 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Falha de comunicação entre o ciclo e o aplicativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Variáveis locais que são usadas para comunicação entre o ciclo e algoritmo espiral não pôde ser lido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o ciclo e as versões do aplicativo, eles devem ser idênticos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61926 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Programa %4 não pôde ser copiado**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Variáveis locais que são usadas para comunicação entre o ciclo e algoritmo espiral não pôde ser lido.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o ciclo e as versões do aplicativo, eles devem ser idênticos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61927 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de canto %4 pequeno demais**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio mínimo de canto é muito pequeno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Aumente o raio de canto ou use uma ferramenta menor.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61928	%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Primeiro elemento de controle é muito curto para o raio de canto. %4
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	O primeiro elemento de controle é muito curto para o raio de canto.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Aumente o elemento de contorno ou reduza o raio de canto.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61929	%[[Canal %1:] Bloco %2: %] último elemento de contorno é muito pequeno para o raio de canto %4
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	O último elemento de contorno é muito pequeno para o raio de canto.
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	Aumente o elemento de contorno ou reduza o raio de canto.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61930	%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não há contorno disponível
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	- Checar chamada de contorno - Checar se o contorno existe no diretório de programa (peças, sub-rotinas ou parte de programas)
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61931	%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno não está fechado
Parâmetros:	%1 = Número do canal %2 = Número do bloco, label
Explicação:	
Reação:	Parada do interpretador NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme.
Resolução:	- Checar se o contorno foi fechado

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61932 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno com corte automático

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61933 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Muitos elementos de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Modificar programação de contorno e através disso tentar reduzir o número de elementos de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61934 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Program. no plano de usinagem métrico/polegada não é permitido aqui

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61935 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Program. no sistema de medida métrico/polegada não é permitido aqui

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Modificar programação de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61936 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]G0 não é permitido na programação de contorno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Modificar programação de contorno, substituir G0 para G1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61937 **%[[Canal%1:] Bloco %2: %]Profundidade do bolsão programada incorretamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar parâmetro Z1

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61938 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não declarado nenhum ponto de partida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar parâmetros para especificar ponto de início,
- para G17: XS, YS
- para G18: ZS, XS
- para G19: YS, ZS

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61939 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Círculo sem declaração do centro**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar contorno programado, particularmente a trajetória circular programada
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61940 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ponto de início especificado programado incorretamente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação:
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: - Corrigir ponto de início especificado
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61941 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de helix muito pequeno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação:
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: - Aumentar raio de hélice
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61942 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Helix viola o contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação:
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: - Checar raio de hélice e reduzir no tamanho, se possível
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61943 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Movimento de aproximação/afastamento viola o contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
Explicação:
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: - Reduzir liberação de segurança SC, se possível

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61944 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Rampa muito curta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Durante a inserção da oscilação, a mensagem "Caminho da rampa muito curto" aparece se a ferramenta se mover menos que o diâmetro do moinho
para longe do ponto de inserção no caminho da rampa ou a profundidade da usinagem não é alcançada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Reduzir o ângulo de inserção se a ferramenta se mantiver perto demais do ponto de inserção
- Aumentar o ângulo de inserção se a ferramenta não alcançar a profundidade de usinagem
- Usar a ferramenta com raio menor
- Usar outro modo de inserção

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61945 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de avanço de penetração muito grande, ficando canto residual

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar parâmetro para plano de avanço de penetração
- para G17: DXY
- para G18: DZX
- para G19: DYZ

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61946 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno de ilha duplamente existente

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Apagar duplo contorno de ilha

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61947 %[%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Contorno de ressalto em duplicidade

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Apagar contorno de ressalto em duplicidade

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61948 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]Sem material para usinagem disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar programação dos contornos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61949 %[[Canal%1:] Bloco %2: %]A ilha está fora do bolsão

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar programação do contorno de bolsão/ilha.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61950 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Sem material residual disponível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61951 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de fresa muito grande para material restante

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Usar ferramenta com raio pequeno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61952 %[[Canal %1:] Bloco%2: %]Raio ferr. para corte de mater. resid. muito peq. em rel. à ferr. refer.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Usar uma ferramenta com raio grande para usinagem residual

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61953 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]A alteração de tecnologia para pré-processamento não foi possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - A tecnologia da usinagem atual não corresponde com a tecnologia de pré-processamento

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Adapte a tecnologia de usinagem atual para a tecnologia do pré-processamento

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61954 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]As ferramentas ativas e programadas são diferentes

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - As ferramentas ativas e programadas são diferentes

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Checar ferramentas ativas e programadas

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61955 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Limite de memória interna alcançado para cálculo de contorno

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: - A memória interna é insuficiente para calcular o contorno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique os seguintes parâmetros/possibilidades:
- O ângulo de contato pode ser aumentado
- Uma ferramenta com maior diâmetro pode ser utilizada
- Pode ser reiniciado no dado de configuração $SCS_FUNCTION_MASK_MILL_SET bit3

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61956 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio da ferramenta atual deve ser menor que ou igual ao raio da ferramenta de referência

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique o raio da ferramenta ativa, este deve ser menor que ou igual ao raio da ferramenta de referência

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61957 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] Contorno de acabamento não possível.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O contorno de acabamento programado não é possível porque o comprimento do último elemento de controle.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Adaptar contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61958 %[[Canal %1:] Bloco %2: %] elemento de contorno reto é curto demais.

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O elemento de contorno reto é curto demais.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique e adapte o contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61959 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %] Elementos de sobreposição do contorno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Elementos de sobreposição do contorno.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Elimine as sobreposições de contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61960 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de controle muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O raio de contorno é muito pequeno para a largura de sulco desejada.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique a validade do contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61961 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %] elemento de contorno circular é muito curto**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O elemento de contorno circular é muito curto.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Verifique o contorno

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61962 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Alimentação do plano %4 muito pequena**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A alimentação do plano é muito pequena.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A alimentação do plano deve ser aumentada.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61963 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Alimentação do plano %4 muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A alimentação do plano é muito grande, não deve ser maior que o raio da ferramenta.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A alimentação do plano deve ser reduzida.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61964 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ângulo do invólucro %4 muito pequeno**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ângulo do invólucro é muito pequeno, não deve ser inferior a 8°.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O ângulo do invólucro deve ser aumentado.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61965 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Ângulo de invólucro %4 muito grande**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: O ângulo do invólucro é muito grande, não deve ser maior ou igual a 89°.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: O ângulo do invólucro deve ser reduzido.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61966 **%[[Canal %1:] Bloco %2:%] Apenas conjuntos de dados de calibração ímpares devem ser selecionados**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Somente conjuntos de dados de calibração ímpares podem ser programados para a função "Medição simultânea" ao medir no modo AUTO. O parâmetro _PRNUM deve ser verificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar outro conjunto de dados de calibração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61967 %[[Canal %1:] Conjunto %2:%] A difer. entre o desvio de pos. das sondas de mediç. é muito grande (%4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%4 = Diferença entre desvios de posição

Explicação: Os desvios de posição entre as duas sondas de medição não devem ser muito grandes para a função "Medição simultânea". A diferença máxima admissível pode ser parametrizada no SD55701.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reduzir a diferença entre os desvios de posição dos dois sensores de medição.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61968 %[[Canal %1:] Conjunto %2:%] Somente conjuntos de dados de calibração pares podem ser selec. p/ D2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ao calibrar no JOG, para a aresta de corte 2, apenas conjuntos de dados de calibração ímpares podem ser programados para a função "Medição simultânea".
O parâmetro _PRNUM deve ser verificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar outro conjunto de dados de calibração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

61969 %[[Canal %1:] Conjunto %2:%] Apenas conjuntos de dados de calibração ímpares podem ser selec. para D1

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Ao calibrar no JOG, para a aresta de corte 1, apenas conjuntos de dados de calibração ímpares podem ser programados para a função "Medição simultânea".
O parâmetro _PRNUM deve ser verificado.

Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Selecionar outro conjunto de dados de calibração.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

62000 **[Canal %1:] Bloco %2: Inserir nova ferramenta à posição de trabalho**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Carregar nova ferramenta.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62001 **[Canal %1:] Bloco %2: Resposta dinâmica de eixo %4 inadequada**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: A velocidade de corte programada está muito alta.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Reduza a velocidade de corte

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62098 **[Canal %1:] Bloco %2: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Este alarme é usado para as diversas finalidades.
Consulte o texto do alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Depende do texto do alarme.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62100 **[Canal %1:] Bloco %2: Nenhum ciclo de furação ativo**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Nenhum ciclo modal de furação foi chamado antes da chamada do ciclo padrão de furação.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar se antes da chamada do ciclo padrão de furação foi chamado um ciclo de furação modal.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62101 **[Canal %1:] Bloco %2: Sentido de fresagem incorreto - gera-se G3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Programado o movimento sincronizado ou contrário. O fuso não foi girado com a chamada do ciclo.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o valor do parâmetro CDIR.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62102 **[Canal %1:] Bloco %2: No acabamento, a bolsa não é escareada completamente**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62103 [Canal %1:] Bloco %2: Não foi programada qualquer sobremedida de acabamento

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Não foi programada nenhuma sobremedida de acabamento, mesmo que nesta usinagem a sobremedida de acabamento é necessária.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Programar uma tolerância para acabamento.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62104 [Canal %1:] Bloco %2: Número do ciclo de furação incorretamente definido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62105 [Canal %1:] Bloco %2: Número das colunas ou linhas é zero

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar os parâmetros _NUM1 e _NUM2.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62106 [Canal %1:] Bloco %2: Valor incorreto para estado de monitoração da ferramenta

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62107 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro %4 definido incorretamente na monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62108 [Canal %1:] Bloco %2: Erro na função de monitoração de ferramenta nos ciclos

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62109 %[[Canal %1:] Bloco %2: Parametrização da máquina não ideal

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Para um resultado de usinagem excelente, é necessária uma redução do ciclo entre os ciclos de servo e interpolação.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O fator do ciclo servo (MD10060 $MN_POSTCTRL_SYSLOCK_TIME_RATIO) deve ser menor que o fator do ciclo de interpolação (MD10070 $MN_IPO_SYSLOCK_TIME_RATIO).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62180 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Exemplo para a indicação do ângulo de rotação a ser ajustado nos eixos rotativos manuais:
62180 "Ajustar os eixos rotativos B=32.5° C=45°"

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Ângulos ajustáveis para eixos rotativos manuais

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62181 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Exemplo para a indicação do ângulo de rotação a ser ajustado em um eixo rotativo manual:
62181 "Ajustar o eixo rotativo B=32.5°"

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Ângulo ajustável para eixo rotativo manual

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62182 [canal %1:] Bloco %2: Carregamento do cabeçote orientável: %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Solicitação, carregar o cabeçote rotativo.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62183 **[canal %1:] Bloco %2: Substituição do cabeçote orientável: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62184 **[canal %1:] Bloco %2: Troca do cabeçote orientável: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62185 **[Canal %1:] Bloco %2: ângulo adaptado à grade do âng.:%4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: %4 Ângulo de diferença para dentes Hirth

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62186 **[Canal %1:] Bloco %2: Sem giro em Manual -> Desl. origem G%4 ativo e básico total Desl. Origem (G500) contém rotações**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: No giro em Manual, nenhuma rotação pode ser escrita no Desl. origem,
se as rotações já estiverem no Desl. Origem total básico ou na referência básica
Erro 62186 mensagem pode ser ocultada -> veja dado de ajuste 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: %4 número do deslocamento de ponto zero ativo

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62187 **[Canal %1:] Bloco %2: Giro em Manual - G500 ativo e básico total Desl. Origem ou referência básica contém rotações**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Durante giro em Manual, não é possível escrever uma rotação no deslocamento de trabalho do Deslocamento de origem, se, com G500 ativo, rotações já incluidas no Desl. Origem básico total ou na referência básica
Mensagem de erro 62187 pode ser ocultada -> veja ajuste do dado 55410 $SCS_MILL_SWIVEL_ALARM_MASK

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Veja as notas referentes ao 62186 e 62187.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62200 **[Canal %1:] Bloco %2: partir o fuso**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Antes da usinagem da rosca foi feita uma parada, pois o fuso está parado.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Acione o fuso da ferramenta antes de usinar a rosca

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62201 **[Canal %1:] Bloco %2: O deslocamento Z não atua sobre os planos de afastamento!**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Os planos de afastamento referem-se à peça. Por isso que os deslocamentos programáveis não atuam nos planos de afastamento.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a possibilidade de uma colisão através do deslocamento.
Em seguida, ativar o NC-Start.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62202 **[Canal %1:] Bloco %2: ATENÇÃO: A ferramenta desloca-se diretamente para a usinagem!**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label

Explicação: Após a procura de blocos deve-se alcançar uma posição com aproximação direta.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar se a posição desejada pode ser alcançada livre de colisões.
Em seguida, ativar NC-Start

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62300 **[Canal %1:] Bloco %2: Verificar o nº da memória de valores de experiência**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: --

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o setpoint

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62301 **[Canal %1:] Bloco %2: Aviso! Busca, teste ou simulação ativa**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Desativar teste de programa ou execução de programa

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62303 [Canal %1:] Bloco %2: Margem de segurança excedida %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar o setpoint e o parâmetro _TSA

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62304 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A diferença entre as medições real e ponto de ajuste e superior ao limite de tolerância superior (parâmetro de tela TUL):
- TUL é o limite de tolerância superior da diferença de medição.
- TUL sempre está reacionado ao material, independentemente da usinagem externa ou interna estar envolvida.
- O furo/bolso é muito pequeno e o espigão é muito grande.
- Isso significa que o material adional pode ser removido.
- O parâmetro do ciclo de medição TUL corresponde ao "desvio superior", o termo usual é utilizado em engenharia mecânica para ajustes e tolerâncias.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância superior (_TUL)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62305 [Canal %1:] Bloco %2: Medida inferior

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A diferença entre a medição real e ponto de ajuste é inferior ao limite de tolerância inferior (parâmetro de tela TLL):
- TLL é o limite de tolerância inferior da diferença de medição.
- O TLL sempre está relacionado ao material, independentemente se a usinagem externa ou interna está envolvida.
- O furo/bolso é muito grande e o espigão é muito pequeno.
- Isso significa que muito material já foi removido.
- O parâmetro do ciclo de medição TLL corresponde ao "desvio inferior", o termo usual é utilizado na engenharia mecânica para ajustes e tolerâncias.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A diferença entre os valores atual e desejado é menor que o parâmetro de tolerância inferior (_TLL)

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62306 [Canal %1:] Bloco %2: Excedeu-se a diferença de medida admidita

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância _TDIF, dados de ferramentas não serão corrigidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62307 **[Canal %1:] Bloco %2: número máximo de caracteres por linha foi excedido**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Número insuficiente de caracteres por linha

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aumentar o valor no _PROTFORM[1]

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62310 **[Canal %1:] Bloco %2: O número máximo de caracteres por linha é restrito a %4 caracteres**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62311 **[Canal %1:] Bloco %2: adapta-se o número máx. de caracteres por linha _PROTFORM[1]**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A quantidade máxima de caracteres por linha foi ajustada (_PROTFORM[1])

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62312 **[Canal %1:] Bloco %2: apalpador não está perpendicular ao plano!**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: --

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62314 **[Canal %1:] Bloco %2: Ativado o limite por fim de curso de software, %4 monitoração de colisão ativada, continuar com NC START / cancelar com RESET**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Este alarme só é emitido com medições externas (teia, espigão, bola) como uma consulta sobre a continuação do programa antes de abaixar o movimento no eixo de entrada

A varredura de alarme é causada pela redução do percurso do eixo medido no plano de trabalho que acabou de ser feito.

Se o percurso não tivesse sido reduzido, seu movimento seria extendido além da posição final do software do plano de trabalho. Um alarme NCK 10722 correspondente teria sido acionado.

Com a interrupção do programa, o usuário pode verificar se o eixo de entrada podem ser abaixado sem causar uma colisão.

O alarme 61402 é emitido se houver uma alteração (colisão) da sonda no movimento subsequente do eixo de entrada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar especificação de valor do ponto de ajuste.
- Colocar a peça de trabalho mais afastada da posição final do software .

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62315 [Channel %1:] Block %2: Sobrescrever bloco de dados de cinemáticas %4, sim -> NC-Start, não -> Reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62316 [Canal %1:] Bloco %2: Sobrescrever dados TRAORI, sim -> NC-Start, não -> Reset

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62317 [Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor linear %4 foi excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Se o erro for proveniente de CYCLE996 ou CYCLE9960:
A tolerância dos vetores lineares é excedida durante a medição da cinemática.
O valor da tolerância é transferido no parâmetro TLIN.
Se TLIN=0 ou tolerância (verificação) = não, os vetores medidos não são monitorados.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Uma 2ª medição com maior tolerância pode ser feita para a análise. Os dados da cinemática não devem ser sobrescritos.
Os novos vetores medidos são documentados no protocolo de medição (arquivo de dados).

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62318 [Canal %1:] Bloco %2: A tolerância do vetor rotativo %4 foi excedida

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: A orientação do eixo rotativo também é calculada durante a medição cinemática.
Se o desvio for negligenciável e apenas a faixa de tolerância for muito pequena, isso pode ser alterado em $SN_CORR_TRAFO_DIR_MAX.
Um desvio da orientação do eixo rotativo também pode ter uma causa mecânica.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Se o desvio for muito grande, a causa pode ser um circuito de medição pequeno.
Em uma mesa rotativa, a bola de calibragem não pode estar muito próxima ao centro de rotação.
Em cinemática do cabeçote, o circuito de medição pode ser aumentado posicionando o 2º eixo rotativo ao medir o primeiro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62319 **[Canal %1:] Bloco %2: Sem correção interna de calibração de dados**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o alinhamento do probe/posição do fuso!
O alinhamento (posição programada) do probe no fuso deve ser idêntico durante a calibração e medição!
Caso estas posições variem, a calibração de dados não poderá ser corrigida internamente com relação à rotação do plano de trabalho no eixo de penetração!

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62320 **[Canal %1:] Bloco %2 Os limites individuais estão fora da diferença dimensional: %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A medição dos limites individuais mostra que o número específico dos limites está fora da diferença dimensional.
Uma decisão tem que ser tomada: pode ou não ser dada a continuidade de trabalho com esta ferramenta.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62321 **[Canal %1:] Bloco %2: Eixo rotativo 1: A tolerância do diâmetro da esfera de calibração entre medição %4 foi excedida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[72] até _OVR[74] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Controle dos dados de calibração ou nova calibração do apalpador de medição 3D
Verificação da composição mecânica da esfera de calibração na máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62322 **[Canal %1:] Bloco %2: Eixo rotativo 2: A tolerância do diâmetro da esfera de calibração entre medição %4 foi excedida**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação: Veja o diâmetro medido nos parâmetros _OVR[75] até _OVR[77] ou o valor no SD $SCS_MEA_KIN_DM_TOL

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Controle dos dados de calibração ou nova calibração do apalpador de medição 3D
Verificação da composição mecânica da esfera de calibração na máquina

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62377 **[Canal %1:] Bloco %2: Tolerância dimensional excedida em %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62500 [Canal %1:] Bloco %2: GWPS foi limitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o valor limite para SUG e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62501 [Canal %1:] Bloco %2: A rotação foi limitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o valor limite para a rotação e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62502 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, GWPS foi limitado

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o valor limite para SUG e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

62503 [Canal %1:] Bloco %2: Dressador %4, rotação foi limitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco, label do número de canal

Explicação:

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar o valor limite para a rotação e, se necessário, programar um valor menos no programa NC

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

HMI-Alarmes

6

120200	**Preparação de imagem suprimida, aguarde.**
Explicação:	O comando está sobrecarregado devido à execução de um programa de peças de forma a que ele não está em condições de manter atuais todos os valores exibidos.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	O alarme desaparecerá automaticamente com a eliminação da situação de sobrecarga. Casso este alarme ocorra repetidamente, o técnico que coloca a máquina em funcionamento tem que tomar medidas correspondentes (p.ex. reduzir a velocidade de ciclo IPO).
Continuação do programa:	Interno

120400	**Os ajustes dos links acíclicos com o acionamento ainda não estão efetivos.%nDesligue/ligue o HMI !**
Explicação:	Um arquivo transferido do/para o acionamento falhou, devido ao fato de que os ajustes dos links acíclicos com o acionamento apenas é ativado com a reinicialização da HMI.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Desligue/ligue o HMI e repita o processo de acordo com o alarme.
Continuação do programa:	Interno

120401	**SINAMICS: Alteração para o parâmetro %1, valor %2, área %3: %4s timeout!**
Parâmetros:	%1 = Número do parâmetro, no qual o valor deve ser escrito. %2 = Valor a ser escrito. %3 = Área (Classe do drive object, para o qual a escrita foi endereçada). %4 = Tempo decorrido sem a confirmação da escrita pelo acionamento.
Explicação:	A escrita de um parâmetro do SINAMICS não foi confirmada dentro dos 10 segundos pelo acionamento. Caso a escrita não seja confirmada dentro dos 10 segundos, o alarme irá disparar novamente. O período de escrita para a confirmação das alterações é no máximo 130 segundos, p. ex. caso o timeout especificado nos alarmes seja 130 segundos, é considerado que ocorreu alguma falha na escrita. Por outro lado, pode ser considerado que a escrita de dados foi realizada com sucesso apesar do timeout.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Caso o tempo decorrido especificado no alarme for menor que 130 segundos, confirme o alarme, caso contrário desligue/ligue o comando, acionamento e HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
Continuação do programa:	Interno

120402	**Nó%1.Escravo%2: %3: Comissionamento inicial do SINAMICS requerido!**
Parâmetros:	%1 = Número de barramento %2 = Endereço do escravo %3 = Nome do acionamento afetado.
Explicação:	O número do nó do acionamento com o número do nó do endereço do escravo especificado no alarme estão em estado de "Comissionamento inicial".
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Realizar o comissionamento inicial para o acionamento afetado. Para isto, abra a tela no HMI 'Comissionamento Inicial > Sistema de acionamento > Acionamento, e selecione o acionamento afetado, e siga as instruções do HMI.

Continuação do programa: Interno

120403 Nó%1.Escravo%2: %3: Verificar/reconhecer topologia!

Parâmetros: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço do escravo
%3 = Nome do acionamento afetado.

Explicação: O dispositivo de drive com o número de bus e endereço slave especificado no alarme detectou uma divergência ilegal entre a topologia de referência e a topologia atual durante a partida na verificação da topologia do DRIVE-CLiQ.
Por este motivo, o drive foi interrompido durante a partida no estado 'Erro de Topologia'.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique a topologia atual e possivelmente a altere de acordo com a topologia de referência.
- Verifique os cabos do DRIVE-CLiQ, se estão quebrados ou com problemas de contato.
- Teste os componentes DRIVE-CLiQ para funcionamento operacional.
Nota:
Em 'Setup > Drive system > Drive devices > Topology', o HMI oferece um diagnóstico adequado (por exemplo comparação de valor atual/referência).

Continuação do programa: Interno

120404 Falha no ajuste o link acíclico %1.%nDesligue/ligue, acionamento e HMI.

Parâmetros: %1 = Nome da conexão

Explicação: Ajustar um link acíclico com o acionamento para transferência de/para este acionamento falhou.
O arquivo não pode ser transferido de/para o acionamento.
O acionamento afetado tem o número do nó de endereço do escravo especificado no nome do link: /DRIVE_<Bus number>_<Slave address>.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Executar as seguintes medições na sequência especificada até que o processo conduzido pelo alarme possa ser repetido com sucesso:
1. Ligue/desligue o comando, acionamentos e HMI, e então repetir o processo de acordo com o alarme.
2. Carregar configurações PROFIBUS (HW Config.) com o mesmo PLC e CP-Subnet-ID no PLC e CP, ligue/desligue o comando e a HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
3. Retornar aos ajustes de fabrica do acionamento afetado, desligue/ligue o comando, acionamentos e HMI, e repita o processo de acordo com o alarme.
4. Com relação ao texto de erro, envie uma Solicitação de Suporte para: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Interno

120405 SINAMICS: Atualização de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ em andamento!%nFavor aguardar até que a atualização de firmware seja concluída!

Explicação: A atualização do firmware está sendo feita por pelo menos um componente DRIVE-CLiQ.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Nenhuma exigência.
Favor aguardar até que a atualização de firmware seja concluída.
A conclusão da atualização de firmware é sinalizada pelo alarme 120406.

Continuação do programa: Interno

120406 SINAMICS: Atualização de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ concluída! %nDesligar e ligar o sistema de acionamento!

Explicação: Atualização de firmware de todos os componentes DRIVE-CLiQ concluída.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Desligue/ligue o sistema de acionamento incluindo todos os componentes DRIVE-CLiQ.

Continuação do programa: Interno

120407 SINAMICS: Leitura para parâmetro %1, área %2: %3 s timeout!

Parâmetros: %1 = Número de parâmetros os quais os valores foram lidos.
%2 = Área (Classe do drive object, para o qual a escrita foi endereçada).
%3 = Tempo requerido para ler o parâmetro.

Explicação: A leitura dos parâmetros SINAMICS está muito lenta. Podendo tornar a operação do HMI conectado significativamente lenta.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: 1. Reconhecimento do alarme.
2. Verificar a carga do acionamento: O valor de tempo de carga da CPU no parâmetro r9976 para a Control Unit correspondente deve ser menor que 80%.
3. Com relação ao texto de erro, envie uma Solicitação de Suporte para: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Interno

120408 O modo operacional de segurança deve ser adaptado pelo menos em um dispositivo de acionamento!

Explicação: O modo operacional de segurança deve ser adaptado pelo menos um dispositivo de acionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O modo de operação segura deve ser adaptado em 'Configuração/Segurança/Adaptar modo SI'.

Continuação do programa: Interno

120409 Adaptação ao SINUMERIK exigida em pelo menos um dispositivo de acionamento!

Explicação: Uma adaptação para o SINUMERIK é necessária em pelo menos um dispositivo de acionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Uma adaptação para o SINUMERIK deve ser realizada para pelo menos um dispositivo de acionamento. Para isso, é necessária uma reinicialização (PO), em seguida, confirmar a caixa de diálogo subsequente do sistema "Adaptação ao SINUMERIK" com "OK".
Alternativamente, a adaptação pode ser executada manualmente no dispositivo de acionamento referente através da sequência de parâmetros P0009 = 30 e P0976 = 502. Em seguida, salvar os parâmetros do dispositivo de acionamento.

Continuação do programa: Interno

150000 Auto Servo Tuning foi desligado inesperadamente durante sua operação.%nÉ necessário restaurar os dados emitidos na última otimização.

Explicação: O alarme indica que existe um ponto de restauração.
O ponto de restauração permanece congelado em uma plataforma, caso AST seja desligado inesperadamente (por exemplo, em caso de falha de alimentação, falha de comunicação etc.).
A restauração do ponto de restauração ajusta os dados de máquina para os valores anteriores da otimização. Isto garante que a máquina esteja em um estado consistente.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: A restauração de dados deve ser executada do aplicativo Auto Servo Tuning na área de configuração do HMI.

Continuação do programa: Interno

150001	Erro durante otimização do Auto Servo: %1
Explicação:	A otimização de eixos automática falhou. O Auto Servo Tuning cancelou a otimização por causa de uma falha.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request
Continuação do programa:	Interno

150002	Erro na biblioteca do AST Kernel: %1
Explicação:	A otimização de eixos automática falhou. O Auto Servo Tuning cancelou a otimização por causa de uma falha.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request
Continuação do programa:	Interno

150003	Otimização do Auto Servo abortou a otimização. Motivo: %1 (%2<AST>)
Explicação:	A otimização automática do eixo falhou. Certifique-se de que: 1. o canal está em RESET. 2. o eixo pode ser percorrido no modo JOG. 3. as solicitações de otimização do eixo no programa de peças não estão incorretas nem incompletas.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Verifique o número do erro nos documentos de usuário. Depois de realizar o processo de debugging, reinicie o programa.
Continuação do programa:	Interno

150004	A biblioteca do AST Kernel abortou a otimização. Motivo: %1 (%2<AST>)
Explicação:	A otimização de eixos automática falhou. Provavelmente as chamadas de otimização de eixos no programa de peça apresentam algum erro ou estão incompletas.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Verifique o número do erro nos documentos de usuário. Depois de realizar o processo de debugging, reinicie o programa.
Continuação do programa:	Interno

150005	O Auto Servo Tuning foi cancelado pelo usuário.
Explicação:	A otimização de eixos automática foi cancelada pelo usuário.
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	O programa de peça deve ser reinicializado
Continuação do programa:	Interno

150006	Otimização do Auto Servo abortou a otimização. Motivo: %1 (%2<AST>)
Explicação:	Ocorreu um erro durante uma medição da otimização automática do eixo.
Reação:	Visualização de alarme.

Resolução: 1: Desative REF/TEACH/Função de bloco único.
2: Pressione o botão "liberação de avanço".
3: Aumente o avanço do eixo.
4: Pressione o botão "liberação de fuso".
5: Referencie o eixo.
6: Pare outras medições primeiro. Verifique o parâmetro p4701 da CU. Se necessário, encerre todas as Operates externas que acessam o comando.
7: Pare o Trace (unidade propulsora) primeiro. Verifique o parâmetro p4700 da CU. Se necessário, encerre todas as Operates externas que acessam o comando.
8: Verifique a habilitação do sinal LIG/DESL1 no diagnóstico do eixo e, se necessário, defina nos parâmetros da unidade propulsora o parâmetro p840.
9: Verifique a habilitação do sinal LIG/DESL1 da alimentação e, se necessário, defina nos parâmetros da alimentação o parâmetro p840.
Após a correção de falhas, o programa de peças deve ser reiniciado.

Continuação do programa: Interno

150100 Adaptação de níveis de acesso de softkey ativa

Explicação: O alarme sinaliza que o modo de colocação em funcionamento foi ativado para softkeys.
Neste modo, o nível de acesso da softkey pode ser redefinido através de um CLiQue à direita de uma softkey.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme some automaticamente assim que o modo de colocação em funcionamento para softkeys estiver encerrado.

Continuação do programa: Interno

150201 A comunicação com %1 falhou

Parâmetros: %1 = Source-URL do respectivo componente

Explicação: No painel de comando o NC e o PLC estão ligados através de um barramento de comunicação.
O alarme aparece quando a comunicação com estes componentes estiver interrompida.
Em relação a este alarme, todos valores exibidos relacionados com o NC/PLC serão inválidos.
As falhas deste tipo são normais durante a inicialização dos comandos (p. ex. após um reset).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração
incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Continuação do programa: Interno

150202 Esperar pela comunicação com %1

Parâmetros: %1 = Source-URL do respectivo componente

Explicação: No painel de comando o NC e o PLC estão ligados através de um barramento de comunicação.
O alarme aparece quando o MMC é inicializado pela primeira vez e a inicialização do NC/PLC não estiver concluída, ou a comunicação com estes componentes estiver interrompida.
Em relação a este alarme, todos valores exibidos relacionados com o NC/PLC serão inválidos.
As falhas deste tipo são normais durante a inicialização dos comandos (p. ex. após um reset).

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparecerá automaticamente depois de corrigida a situação de erro.
Caso o alarme mantenha-se presente permanentemente, as causas do erro podem ser muito diferentes. (p. ex. ruptura de cabo, falha na inicialização do NC/PLC, configuração incorreta de endereços/velocidade de transferência de dados em bauds para um dos participantes do bus, ...).

Continuação do programa: Interno

150204 **----- Partida do registro de alarmes -----**

Explicação: O alarme mostra a partida e a reinicialização do registro de alarmes no protocolo de alarmes.

Se o protocolo de alarmes for configurado para ser gravado no sistema de arquivos, então a cada reinicialização será gravado um novo alarme no protocolo. Com isso o alarme separa os diversos intervalos de tempo em que o registro de alarmes estava ativo.

Os carimbos de tempo de chegada e de saída são idênticos e correspondem ao momento da inicialização/reinicialização do registro de alarmes.

O alarme somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme não pode e não deve ser deletado, visto que ele somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Continuação do programa: Interno

150205 **%1 %2**

Explicação: O alarme mostra os erros encontrados pelo alarme e um servidor de eventos.

O alarme é utilizado universalmente: isso significa que o texto atual aparece nos parâmetros de %1 e %2 e sempre em inglês;

O alarme é visível somente no log do alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme é apagado imediatamente após a configuração e, portanto, somente o log do alarme estará visível.

Continuação do programa: Interno

150206 **%1 %2**

Explicação: O alarme mostra os erros encontrados pelo adaptador do alarme e no servidor de evento.

O alarme é utilizado universalmente: isso significa que o texto atual aparece nos parâmetros %1 e %2 e sempre em inglês.

O alarme é visível somente no log do alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme é apagado imediatamente após a configuração e, portanto, somente o log do alarme estará visível.

Continuação do programa: Interno

150207 **----- Tamanho máximo do registro de %1 foi alcançado-----**

Parâmetros: %1 = Tamanho máximo do registro

Explicação: O alarme indica se o registro de alarme, para aquisição de alarme, do gravador de alarme atingiu seu tamanho máximo.

Nenhum outro evento será registrado!

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme não pode e não deve ser deletado, visto que ele somente pode ser visualizado no protocolo de alarmes.

Continuação do programa: Interno

150300 **%1 está ativo**

Explicação: O alarme sinaliza que foi alcançado um estado de energia definido.

Os estados de energia podem ser configurados durante a colocação em funcionamento através da tela de HMI.

As telas de HMI podem ser acessadas através do shortcut "Ctrl+E"

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme some automaticamente assim que o estado de energia alcançado terminar.

Continuação do programa: Interno

150301 **A versão %1 de HMI Operate exige a versão %2 de software de CNC**

Explicação: O alarme sinaliza que a versão de software HMI Operate usada exige outra versão de software de CNC SINUMERIK.
Esta combinação pode resultar em funcionamento defeituoso ou problemas de exibição.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Aplicação da versão de software de CNC SINUMERIK mencionada no alarme.

Continuação do programa: Interno

150400 **O cartão CF do sistema está quase cheio.**

Explicação: O alarme sinaliza que o cartão CF do sistema está quase cheio.
Favor apagar os programas que não são mais necessários no drive local e/ou os dados do cartão CF do sistema.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

150401 **'%1' : Uma nova seleção de '%2' no canal '%3' não é possível**

Parâmetros: %1 = Nome da NCU para a qual deve ser feita a nova seleção.
%2 = Nome de programa com especificação de caminho.
%3 = Número de canal para a nova seleção.

Explicação: O programa não pôde ser selecionado automaticamente na NCU para o canal para ser executado externamente.
Controlar se o canal está em estado reset e se o programa está presente/disponível.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que o programa é selecionado na NCU para o canal para ser executado externamente.

Continuação do programa: Interno

150402 **A memória temporária para o drive 'NC Extend' está cheia.**

Explicação: O alarme indica que o drive 'NC Extend' está cheio.
Exclua os programas que não são mais necessários do drive local.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

150403 **A memória do usuário definida no 'drive local'/'NC Extend' foi excedida, consulte o visor MD HMI_MEM_LIMIT_USER**

Explicação: O alarme indica que a memória do usuário definida no visor MD HMI_MEM_LIMIT_USER está cheia.
Exclua os dados que não são mais necessários no drive local/NC Extend.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

150404 **A memória do fabricante disponível foi excedida, consulte o visor MD HMI_MEM_LIMIT_USER**

Explicação: O alarme indica que a memória do fabricante disponível definido no visor MD HMI_MEM_LIMIT_USER está cheio.
Deletar dados que não são mais necessários da área do fabricante do cartão CF.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

150405 **O cartão SD está quase cheio**

Explicação: O alarme indica que o cartão SD está quase cheio.
Exclua programas que não são mais necessários na unidade de disco local e/ou dados no cartão SD.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

150406 **A memória disponível para usuários e dados do fabricante (6 GB) está cheia**

Explicação: O alarme indica que a área para usuários e dados do fabricante está cheia.
Exclua os programas que não são mais necessários nas unidades.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

150407 **O diretório /install excede o tamanho permitido, favor corrigir.**

Explicação: O alarme indica que o diretório de instalação está muito cheio.
Exclua os dados que não são mais necessários por meio de ferramentas externas e reinicie a HMI.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme não desaparece até a próxima reinicialização da HMI após a eliminação da causa.

Continuação do programa: Interno

150408 **A memória disponível para o fabricante 'oem' e/ou 'individual' está cheia**

Explicação: O alarme indica que a unidade de fabricantes 'oem' e/ou 'individual' está cheia.
Exclua da unidade todos os arquivos de que você não precisa mais .

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

150410 **Ação impossível. Opção não configurada: %1**

Explicação: A funcionalidade só pode ser executada se a opção correspondente estiver configurada.
Na área de operação "Setup", configure (HSK) "Licenses", (VSK) "All options"

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece quando a opção é configurada e o HMI é reiniciado

Continuação do programa: Interno

150411 **Textos no projeto PLC devem ser modificados!%nSe necessário, eles devem ser importdos e o HMI reiniciado.**

Explicação: Carregar novos textos na PLC requer um reboot da HMI.
Se textos do projeto PLC foram modificados, eles devem ser reimportados e o HMI deve ser reiniciado se eles forem usados em HMI, ex. textos de alarme.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece após o reboot da HMI.

Continuação do programa: Interno

150412 Não há informações disponíveis sobre o registro SIEMENS.

Explicação: A verificação do registro da máquina está ativada e falhou.
A máquina não está registrada na SIEMENS.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece se a máquina estiver registrada na Siemens. O registro pode ser feito na área de operação "Diagnóstico" na tela de operação "Versão" com a softkey "Registrar máquina". Digitalize o código QR na tela operacional "Registrar máquina". Esse código leva através de um link para a página de registro oficial da SIEMENS. Digite as informações necessárias na página de registro para receber o código de registro de 12 dígitos. O código de registro de 12 dígitos deve ser inserido na tela operacional "Registrar máquina". Verifique se o cartão CF registrado também está inserido na NCU registrada.

Continuação do programa: Interno

150413 Não foi possível criar o arquivo de dados de backup, nova tentativa amanhã às %1%n%2 .

Parâmetros: %1 = Hora do próximo backup de dados
%2 = Causa do erro

Explicação: A criação de arquivos de backup de dados está ativada. No entanto, não foi possível criar nenhum arquivo de dados de backup devido a erros.
Uma nova tentativa será realizada dentro de 24 horas.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme explica a causa do erro e como solucioná-lo.
Ele desaparece após o seguinte backup de dados realizado com sucesso.

Continuação do programa: Interno

150414 A criação do arquivo de backup de dados automático se iniciará em %1 minutos.

Parâmetros: %1 = Número de minutos.

Explicação: A criação de arquivos de backup de dados automáticos está ativa e foi feita uma notificação do início do backup de dados.
As notificações aparecem a intervalos de dois minutos a partir de quando faltem 10 minutos para o início.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece assim que o sistema inicia o backup de dados.

Continuação do programa: Interno

150420 Favor liberar os dados de login do Windows e distribuir drives.

Explicação: O alarme sinaliza que faltam dados de login para os drives EES.
Favor habilitar o Windos em Setup/HMI/Log. Drives e distribuir drives.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que os dados de login tiverem sido liberados no Windows e os drives tiverem sido distribuídos.

Continuação do programa: Interno

150421 A configuração do drive está sendo distribuída e ativada no NCU %1.

Parâmetros: %1 = O nome do NCU no qual a configuração do drive está sendo distribuída.

Explicação: O alarme sinaliza que os drives foram distribuídos.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que os drives tiverem sido ativados no NCU.

Continuação do programa: Interno

150422 Erro durante a configuração de drive em NCU %1 para os drives %2

Parâmetros: %1 = Nome do NCU no qual ocorreu o erro.
%2 = Lista de drives nos quais ocorram erros.

Explicação: O alarme sinaliza que ocorreu um erro durante a ativação dos drives do NCU.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que os drives NCU tiverem sido ativados com sucesso.

Continuação do programa: Interno

150423 A configuração do drive não pô de ser distribuída no NCU %1, pois há programas em processamento

Parâmetros: %1 = Nome do NCU no qual os programas estão sendo processados.

Explicação: O alarme sinaliza que nem todos os canais do NCU estão no estado RESET.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que os drives NCU tiverem sido ativados com sucesso.

Continuação do programa: Interno

150424 A configuração do drive foi modificada e deve ser redistribuída.

Explicação: O alarme sinaliza que o conteúdo do(s) arquivoi(s) logdrive.ini foram modificados ou não correspondem aos do NCU.
Favor distribuir os drives em Setup/HMI/Log. Drives.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que os drives tiverem sido distribuídos

Continuação do programa: Interno

150425 Erro acessando NCU %1. Favor checar o NCU e redistribuir os drives.

Explicação: O alarme sinbaliza que ocorreu um erro durante o acesso ao NCU.
Favor checar o NCU e redistribuir os drives em Setup/HMI/Log. Drives.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente assim que os drives tiverem sido distribuídos

Continuação do programa: Interno

SINAMICS-Alarmes

7

Todos os objetos: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

201000 <Especificação do local>Erro interno de software

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Módulo: %1, linha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução:
- Avaliar buffer de falha (r0945).
- executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- se solicitado, verificar os dados na memória não volátil (p. ex., cartão de memória).
- atualizar o firmware para a última versão.
- contatar o Hotline.
- substituir a Control Unit.

201001 <Especificação do local>Exceção FloatingPoint

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu uma exceção em uma operação com o tipo de dado FloatingPoint.
O erro pode ser provocado pelo sistema básico ou por uma função de tecnologia (p. ex. FBLOCKS, DCC, TEC).
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota:
Outras informações sobre esta falha podem ser consultadas no r9999.
r9999[0]: Número de falha
r9999[1]: Contador de programas no momento em que ocorreu a exceção.
r9999[2]: Causa para a exceção no FloatingPoint.
Bit 0 = 1: Operação inválida
Bit 1 = 1: Divisão por zero
Bit 2 = 1: Overflow
Bit 3 = 1: Underflow
Bit 4 = 1: Resultado impreciso

Resolução: - Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Controlar a configuração e os sinais dos módulos no FBLOCKS.
- Controlar a configuração e os sinais dos planos no DCC.
Controlar a configuração e os sinais dos planos no TEC.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.

201002 <Especificação do local>Erro interno de software

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

201003 <Especificação do local>Atraso de reconhecimento no acesso à memória

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Acesso a uma área da memória que não retorna nenhum "READY".
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- contatar a linha direta.

201004 <Especificação do local>Erro interno de software

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - ler parâmetro de diagnóstico (r9999).
- contatar o Technical Support.
Veja também: r9999

201005 <Especificação do local>Download do firmware para componente DRIVE-CLiQ não obteve sucesso

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Não é possível fazer download do firmware para um componente DRIVE-CLiQ.
Falha (r0949, representação hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = número componente, xxxx = causa da falha
xxxx = 000B hex = 11 dec:
Componente DRIVE-CLiQ detectou um erro checksum.
xxxx = 000F hex = 15 dec:
O componente DRIVE-CLiQ não aceita conteúdo do firmware.
xxxx = 0012 hex = 18 dec:
Versão de firmware é muito antiga e não é aceita pelo componente.
xxxx = 0013 hex = 19 dec:
Versão de firmware não é adequada para a versão do hardware do componente.
xxxx = 0065 hex = 101 dec:
Após várias tentativas de comunicação, sem resposta do componente DRIVE-CLiQ.
xxxx = 008B hex = 139 dec:
Inicialmente, um novo boot loader é carregado (deve ser repetido após POWER ON).
xxxx = 008C hex = 140 dec:
O firmware do componente DRIVE-CLiQ não está disponível no cartão de memória.
xxxx = 008D hex = 141 dec:
Foi sinalizado um tamanho do arquivo de firmware inconsistente. O download do firmware foi causado por uma perda de conexão do firmware. Isto pode ocorrer durante o download /reset do projeto, por exemplo, no caso de haver Control Unit com SINAMICS integrado.
xxxx = 008F hex = 143 dec:
O componente não foi alterado para o modo de download de firmware. Não foi possível apagar o firmware existente.
xxxx = 0090 hex = 144 dec:
Quando foi feito download da verificação do firmware (checksum), foi detectado falha no componente. É possível que o arquivo no cartão de memória esteja com defeito.
xxxx = 0091 hex = 145 dec:
Verificação do firmware carregado (checksum) não foi finalizada pelo componente no tempo apropriado.
xxxx = 009C hex = 156 dec:
Componente com o número especificado não está disponível (p7828).
xxxx = Valores adicionais:
Apenas para diagnóstico Siemens.

Resolução: - Verificar o número de componente selecionado (p7828).
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
- Salvar o arquivo de Firmware adequado para o download no diretório "/siemens/sinamics/code/sac/".
- Utilizar um componente com versão de hardware adequada.
- Repetir o download do Firmware após um novo POWER ON do componente DRIVE-CLiQ. Um download automático do Firmware é realizado eventualmente em função do p7826.

201006 <Especificação do local>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ necessária

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A atualização do Firmware de um componente DRIVE-CLiQ é necessária, pois no componente não existe um Firmware ou versão de Firmware adequado para a operação com a Control Unit.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.

Resolução: Atualização de Firmware com uso da ferramenta de comissionamento:
No navegador de projetos, em "Configuração" do respectivo dispositivo de drive, pode-se ler a versão do Firmware de todos componentes na página "Vista geral das versões" e ser realizada uma atualização do Firmware.
Atualização de Firmware através de parâmetros:
- Incorporar o número de componente do valor de alarme e registrar no p7828.
- Iniciar download de Firmware com p7829 = 1.

201007 <Especificação do local>POWER ON no componente DRIVE-CLiQ necessário

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: É necessário um novo POWER ON de um componente DRIVE-CLiQ (p. ex. por causa de uma atualização do Firmware).
Valor de alerta (r2124, interpretar como decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.
Nota:
Com o número de componente = 1 é necessário um POWER ON da Control Unit.

Resolução: - Desligue a alimentação de energia do componente DRIVE-CLiQ especificado e ligue novamente.
- Para SINUMERIK, o auto-funcionamento é inibido. Neste caso um POWER ON é exibido para todos os componentes e o auto-funcionamento deve ser reiniciado.

201009 <Especificação do local>Control Unit: Sobretemperatura do módulo de controle

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r0037[0]) no módulo de controle (Control Unit) excedeu o valor limite estabelecido.

Resolução: - Verificar a entrada de ar da Control Unit.
- Verificar o ventilador da Control Unit.
Nota:
O alarme é retirado automticamente uma vez que o valor limite é reduzido.

201010 <Especificação do local>Tipo de drive desconhecido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um tipo de acionamento desconhecido foi encontrado.
Falha (r0949, valor em decimal):
Número de drive object (referente ao p0101, p0107).

Resolução:
- substituir o Power Module.
- executar o POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.
- atualizar o Firmware para a versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

201011 <Especificação do local>Download cancelado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O download do projeto foi cancelado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: O download do projeto foi encerrado pelo usuário antes do tempo.
2: O cabo de comunicação foi interrompido (p. ex. ruptura de cabo, cabo desconectado).
3: O download do projeto foi encerrado antecipadamente pela ferramenta de comissionamento.
100: Versões diferentes entre versão de Firmware e arquivos de projeto que foram carregados ao carregar no sistema de arquivos "Download do cartão de memória".
Nota:
A reação a um download cancelado é o estado "Primeira colocação em funcionamento".

Resolução:
- verifique o cabo de comunicação.
- execute o download do projeto novamente.
- inicialize a partir de arquivos salvos anteriormente (desligar/ligar ou p0976).
- ao carregar no sistema de arquivo (download do cartão de memória), utilize uma versão compatível.

201012 <Especificação do local>Erro de conversão do projeto

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a conversão do projeto de uma versão de firmware mais antiga, ocorreu um grave erro.
A Identificação de falha (r0949, valor em decimal).
Atenção:
Com o valor de erro 600, o seguinte aplica:
A temperatura não é mais avaliada pela unidade de potência, mas é avaliado pelo encoder.
Atenção:
Monitoração da temperatura do motor não é mais assegurada

Resolução: Verificar o parâmetro informado no valor de falha e corrigir a configuração de acordo.
Para o valor de falha = 600:
O parâmetro p0600 deve ser configurado para os valores 1, 2 ou 3 de acordo com a associação da interpretação interna do encoder com a interface do encoder.
O valor 1 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 1 através do p0187.
O valor 2 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 2 através do p0188.
O valor 3 significa: A interpretação interna do encoder é associada à interface de encoder 3 através do p0189.
- Eventualmente a interpretação interna do encoder deve ser associada com uma interface de encoder correspondente através dos parâmetros p0187, p0188 e p0189.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente, se necessário.

201013 <Especificação do local>CU: Duração de operação do ventilador alcançada ou excedida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A duração máxima de operação do ventilador na Control Unit foi alcançada ou até excedida.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0: A duração máxima de operação do ventilador é alcançada em 500 horas.
1: A duração máxima de operação do ventilador foi excedida (50000 horas).

Resolução: Substituir o ventilador da Control Unit e resetar o contador de horas de operação para 0 (p3961 = 0).

201014 <Especificação do local>Topologia: propriedade do componente DRIVE-CLiQ alterada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ mudaram fundamentalmente.
Valor de falha (r0949, interpretar hexadecimal):
Número componente.

Resolução: - Verificar o componente DRIVE-CLiQ e substituir, se necessário.
- Executar uma partida a quente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201015 <Especificação do local>Erro interno de software

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

201016 <Especificação do local>Trocado o Firmware.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao menos um arquivo de firmware no diretório foi ilegalmente modificado na memória não-volátil (cartão de memória/ memória do dispositivo) com relação à versão no envio à fábrica.

Alarme (r2124, representação decimall):

0: Checksum de um arquivo está incorreto.

1: Arquivo faltante.

2: Muitos arquivos.

3: Versão incorreta de firmware.

4: Checksum incorreto do arquivo de backup.

Resolução: Para a memória não-volátil para o firmware (cartão de memória/memória do dispositivo), restabeleça a condição original de fábrica.

Nota:

O arquivo envolvido pode ser lido pelo parâmetro r9925.

O status de verificação do firmware é exibido utilizando r9926.

Veja também: r9925, r9926

201017 <Especificação do local>Listas de componentes alteradas

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: No cartão de memória, um arquivo no diretório /SIEMENS/SINAMICS/DATA ou /ADDON/SINAMICS/DATA foi alterado ilegalmente em relação ao fornecido de fábrica. Não são permitidas alterações neste diretório.

Valor de alarme (r2124, interpretação decimal):

xyz dec: x = Problema, y = Diretório, z = Nome do arquivo

x = 1: O arquivo não existe.

x = 2: A versão Firmware do arquivo não corresponde à versão de software.

x = 3: A soma de verificação do arquivo está incorreta.

y = 0: Diretório /SIEMENS/SINAMICS/DATA/

y = 1: Diretório /ADDON/SINAMICS/DATA/

z = 0: Arquivo MOTARM.ACX

z = 1: Arquivo MOTSRM.ACX

z = 2: Arquivo MOTSLM.ACX

z = 3: Arquivo ENCDATA.ACX

z = 4: Arquivo FILTDATA.ACX

z = 5: Arquivo BRKDATA.ACX

z = 6: Arquivo DAT_BEAR.ACX

z = 7: Arquivo CFG_BEAR.ACX

z = 8: Arquivo ENC_GEAR.ACX

z = 9: Arquivo CFG_BRK.ACX

z = 10: Arquivo THERMMOTMOD.ACX

z = 11: Arquivo MAPPING.ACX

z = 12: Arquivo LOADGEAR.ACX

z = 13: Arquivo MOTRSM.ACX

Resolução: Restabelecer para o arquivo afetado no cartão de memória a condição original como fornecida de fábrica.

201020 <Especificação do local>A gravação no RAM disk falhou

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Falha no acesso de gravação ao disco RM interno.

Resolução: Adapte o tamanho do arquivo para o diário de bordo do sistema para o disco RAM interno (p9930).
Veja também: p9930

201023 <Especificação do local>Parada de execução do programa. (interno)

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu parada de execução interna do software
Valor do erro (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

201030 <Especificação do local>Falha no sinal de vida no comando mestre

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Com o comando PC mestre ativo não foi recebido nenhum sinal de vida durante o período de monitoração.
O comando mestre foi novamente retornado para a interconexão BICO ativa.

Resolução: Aumentar o tempo de monitoração no PC ou, se necessário, desativar a monitoração totalmente.
O tempo de monitoração é configurado da seguinte forma, usando a ferramenta de comissionamento:
<Acionamento> -> Colocação em funcionamento -> Painel de comando -> Botão "Buscar comando mestre" -> Aparece uma janela onde se ajusta o tempo de monitoração em milissegundos.
Atenção:
O tempo de monitoração deve ser ajustado o menor possível. Um tempo de monitoração alto significa uma reação tardia em uma falha de comunicação!

201031 <Especificação do local>Falha de sinal de funcionamento para AOP OFF in REMOTE

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Com o "OFF in REMOTE" no modo ativo, nenhum sinal de funcionamento foi recebido dentro de 3 segundos.

Resolução: - Confira a conexão do cabo de dados na interface serial para a Control Unit (CU) e painel de operação.
- Confira o cabo de dados entre a Control Unit (CU) e o painel de operação.

201032 <Especificação do local>ACS: todos os parâmetros devem ser salvos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os parâmetros de um drive objeto individual foram salvos (p0971 = 1), apesar de ainda não haver nenhum backup de todos os parâmetros do drive do sistema.
Os parâmetros específicos dos objetos salvos não serão carregados na próxima iniciação do sistema.
Para a iniciação de sistema com êxito, todos os parâmetros devem ter o backup completo.
Alarme (r2124, representante decimal):
Somente para diagnóstico interno de erros da Siemens.
Veja também: p0971

Resolução: Salve todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copy RAM to ROM" [copie RAM par ROM])
Veja também: p0977

201033 <Especificação do local>Comutação de unidades: Valor de parâmetro de referência inválido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para uma comutação de unidades na respectiva apresentação nenhum parâmetro necessário de referência poderá ser igual a 0.0.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro de referência, cujo valor é 0.0.
Veja também: p0349, p0505

Resolução: Definir o valor do parâmetro de referência diferente de 0.0.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <Especificação do local>Comutação de unidades: Cálculo dos valores de parâm. falhou após a alteração do valor de referência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A alteração de um parâmetro de referência fez com que em um parâmetro envolvido do valor ajustado na apresentação não pudesse ser recalculado. A alteração foi descartada e o valor de parâmetro original restabelecido.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro cujo valor não pôde ser recalculado.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Resolução: - Selecionar o valor do parâmetro de referência de modo que o parâmetro envolvido da apresentação possa ser calculado.
- Configurar a unidade tecnológica (p0595) antes da alteração do parâmetro de referência p0596 para p0595 = 1.

201035 <Especificação do local>ACX: Arquivo de backup de parâmetro corrompido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Quando a Control Unit é iniciada, nenhum grupo completo de dados foi encontrado nos arquivos de backup dos parâmetros. A última vez em que a parametrização foi salva não foi completamente realizada.
É possível que o backup tenha sido interrompido por desligar ou retirar o cartão de memória.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
ddccbbaa hex:
aa = 01 hex:
A inicialização foi executada sem o backup de dados. O drive está na configuração de fábrica.
aa = 02 hex:
O último registro de dados de backup disponível foi carregado. A parametrização deve ser verificada. É recomendado que seja feito novamente o download da parametrização.
dd, cc, bb:
Somente para diagnóstico interno de erros da Siemens.
Veja também: p0971, p0977

Resolução: - Faça o download do projeto novamente com o software de funcionamento.
- salve todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copy RAM to ROM")
Veja também: p0977

201036 <Especificação do local>ACX: Falta o arquivo de back-up dos parâmetros

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante o carregamento da parametrização do dispositivo, um arquivo de backup de parâmetro PSxxxyyy.ACX associado ao drive objeto não pode ser encontrado.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Byte 1: yyy no nome do arquivoPSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> consistência do arquivo de backup
yyy = 001 ... 062 --> número de drive objeto
yyy = 099 --> arquivo de backup de parâmetro PROFIBUS
Byte 2 ,3, 4:
Somente para diagnóstico interno de erros da Siemens.

Resolução: Se você salvou os dados do projeto usando a ferramenta de comissionamento, faça um novo download para o seu projeto.
Salve usando a função "Copy RAM to ROM" ou com p0977 = 1.
Isto significa que os arquivos de parâmetro são completamente escritos novamente na memória não volátil.
Nota:
Se não foi feito um backup dos dados do projeto, então, um novo primeiro comissionamento é necessário.

201038 <Especificação do local>ACX: O carregamento do arquivo de backup de parâmetros falhou

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro ao carregar os arquivos PSxxxyyy.ACX ou PTxxxyyy.ACX de uma memória não-volátil.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
Byte 1: yyy no nome do arquivo PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> consistência do arquivo de backup
yyy = 001 ... 062 --> número de drive objeto
yyy = 099 --> arquivo de backup do parâmetro PROFIBUS
Byte 2:
255: tipo de drive objeto incorreto.
254: Sem êxito na comparação de topologia -> o tipo de drive objeto não pode ser identificado.
As razões podem ser:
- Tipo de componente incorreto na topologia real
- O componente não existe na topologia real
- Componente não ativo.
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Byte 4, 3:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - Se você salvou os dados do projeto utilizando a ferramenta de comissionamento, faça o download do projeto novamente. Salve utilizando a função "Copy RAM to ROM" ou com p0977 = 1. para que os arquivos de parâmetro sejam totalmente gravados novamente na memória não-volátil.
- substitua o cartão de memória ou a Control Unit.
Re byte 2 = 255:
- Corrija o tipo de drive objeto (consulte p0107).

201039 <Especificação do local>ACX: A gravação do arquivo de back-up de parâmetros falhou

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Sem êxito ao gravar pelo menos um arquivo de backup de parâmetro PSxxxyyy.*** na memória não-volátil.
- No diretório /USER/SINAMICS/DATA/ pelo menos um arquivo de backup de parâmetro PSxxxyyy.*** tem o atributo "arquivo somente para leitura" e não pode ser substituído.
- Não há espaço de memória suficiente disponível.
- A memória não-volátil está com falhas e não pode ser gravada

Falha (r0949, representante hexadecimall):

dcba hex

a = yyy nos nomes de arquivo PSxxxyyy.***

a = 000 --> consistência do arquivo de backup

a = 001 ... 062 --> número de drive objeto

a = 070 --> FEPROM.BIN

a = 080 --> DEL4BOOT.TXT

a = 099 --> arquivo de backup de parâmetro PROFIBUS

b = xxx nos nomes do arquivo PSxxxyyy.***

b = 000 --> dados salvos iniciados com p0977 = 1 ou p0971 = 1

b = 010 --> dados salvos com p0977 = 10

b = 011 --> dados salvos com p0977 = 11

b = 012 --> dados salvos com p0977 = 12

d, c:

Somente para diagnóstico interno das Siemens.

Resolução:
- confira o atributo de arquivo dos arquivos (PSxxxyyy.***, CAxxxyyy.***, CCxxxyyy.***) e, se preciso for, altere de "read only" para "writeable".
- Checar o espaço livre na memória não volátil. Aproximadamente 80Kbyte de espaço livre de memória é requerido para todo Drive Object do sistema.
- Substitua o cartão de memória ou a Control Unit.

201040 <Especificação do local>É necessário salvar parâmetros e POWER ON

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Um parâmetro foi alterado, o que requer um salvamento dos parâmetros e uma reinicialização.

Resolução:
- salve os parâmetros (p0971, p0977).
- realize um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.

Então:
- transfira os dados da unidade de drive (ferramenta de comissionamento).

201041 <Especificação do local>É necessário salvar os parâmetros

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na inicialização foram detectados arquivos corrompidos ou perdidos no cartão CompactFlash.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: O arquivo fonte não permite ser aberto.
2: O arquivo fonte não permite ser lido.
3: O diretório de destino não permite ser criado.
4: O arquivo de destino não permite ser criado/aberto.
5: O diretório de destino não permite ser gravado.
Outros valores:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução:
- Salvamento dos parâmetros.
- Carregar novamente o projeto no Drive Unit.
- Atualização de Firmware.
- Se necessário, substituir a Control Unit e/ou o cartão CompactFlash.

201042 <Especificação do local>Erro de parâmetro durante download de projeto

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1, índice: %2, causa da falha: %3

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectado um erro durante o download de um projeto utilizando o software de comissionamento (p. ex. um valor de parâmetro incorreto). É possível que os limites de parâmetro dependam de outros parâmetros.

A causa detalhada da falha pode ser determinada usando o valor de falha.

Valor de falha (r0949, interpretação hexadecimal):

ccbbaaaa hex

aaaa = Parâmetro

bb = Índice

cc = Causa do erro/falha

0: Número de parâmetro inadmissível.

1: Valor de parâmetro inalterável.

2: Os limites de valor inferior e superior foram excedidos.

3: Subíndice incorreto.

4: Nenhum array, nenhum subíndice.

5: Tipo de dado incorreto.

6: Nenhuma definição permitida (somente resetamento).

7: Elemento de descrição inalterável.

9: Dados de descrição inexistentes.

11: Nenhuma prioridade operacional.

15: Nenhum array de texto disponível.

17: Pedido não pode ser executado por causa do estado operacional.

20: Valor inadmissível.

21: Resposta muito extensa.

22: Endereço de parâmetro inadmissível.

23: Formato inadmissível.

24: Número de valores inconsistente.

25: O objeto do drive não existe.

101: Temporariamente desativado.

104: Valor inadmissível.

107: Sem permissão para acesso de gravação no controlador habilitado.

108: Unidade desconhecida.

109: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Encoder (p0010 = 4).

110: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Motor (p0010 = 3).

111: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Módulo de potência (p0010 = 2).

112: Acesso de gravação somente em comissionamento rápido (p0010 = 1).

113: Acesso de gravação somente em estado "Pronto" (p0010 = 0).

114: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Reset do parâmetro (p0010 = 30).

115: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Safety Integrated (p0010 = 95).

116: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Aplicação tecnológicas/Unidades (p0010 = 5).

117: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento (p0010 diferente de 0).

118: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Download (p0010 = 29).

119: O parâmetro não pode ser gravado em processo de download.

120: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Configuração da base de drive (dispositivo: p0009 = 3).

121: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Tipo de drive (dispositivo: p0009 = 2).

122: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Configuração da base do grupo de dados (dispositivo: p0009 = 4).

123: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Configuração dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 1).

124: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Download dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 29).

125: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Reset de parâmetros dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 30).

126: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Dispositivo pronto para operar (dispositivo: p0009 = 0).
127: Acesso de gravação somente em estado de comissionamento para Dispositivo (dispositivo: p0009 diferente de 0).
129: O parâmetro não pode ser gravado no processo de download.
130: A transferência do comando mestre foi bloqueada pela entrada de binector p0806.
131: A interligação BICO desejada é impossível, pois a saída BICO não retorna o valor float.
132: Interligação BICO livre bloqueada pelo p0922.
133: Método de acesso não definido.
200: Abaixo dos valores válidos.
201: Acima dos valores válidos.
202: Não pode ser acessado pelo Basic Operator Panel (BOP).
203: Não pode ser lido pelo Basic Operator Panel (BOP).
204: Acesso de gravação não permitido.

Resolução:
- Corrigir a parametrização na ferramenta de comissionamento e fazer o download do projeto novamente.
- Registrar o valor correto no parâmetro indicado.
- Definir o parâmetro que restringe os limites do parâmetro indicado.

201043 <Especificação do local>Erro grave durante download de projeto

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectado um erro grave durante o download do projeto utilizando a ferramenta de comissionamento.
Falha (r0949, representação decimal):
1: Não é possível a mudança do status do dispositivo para o Download do Dispositivo (objeto de drive ON?).
2: Número do objeto de drive incorreto.
3: Um objeto de drive que foi apagado é apagado novamente
4: Remoção de um objeto de drive já registrado para a geração.
5: Remoção de um objeto de drive que não existe.
6: Geração de um objeto de drive não-deletado já existente.
7: Restauração de um objeto de drive já registrado para a geração.
8: Número máximo de objetos de drive que podem ser gerados em excesso.
9: Erro ao gerar um objeto de drive do dispositivo.
10: Erro ao gerar os parâmetros de topologia nominal (p9902 e p9903)
11: Erro ao gerar um objeto de drive (componente global).
12: Erro ao gerar um objeto de drive (componente de drive).
13: Tipo de objeto de drive desconhecido.
14: O status do drive não pode ser modificado para "pronto para operação" (r0947 e r0949).
15: O status do drive não pode ser modificado para o download do drive.
16: O status do dispositivo não pode ser modificado "pronto para a operação".
17: Não é possível fazer o download da topologia. A fiação do componente deve ser verificada de acordo com as diversas mensagens/sinais.
18: Um novo download só será possível se as configurações de fábrica forem restabelecidas para a unidade de drive.
19: O slot para o módulo opcional foi configurado diversas vezes (por exemplo, CAN e COMM BOARD)
20: A configuração está inconsistente (por exemplo, CAN para Control Unit; no entanto, nenhum CAN foi configurado para os drive objetos A_INF, SERVO ou VECTOR).
21: Erro ao aceitar os parâmetros de download.
22: Erro de download interno de software.
23: download impossível quando a proteção de know-how está ativada.
24: download impossível durante uma alimentação parcial após a inserção de um componente.
25: A configuração é inconsistente. A proteção de know-how não está ativada ou é apenas parcial.
Valores adicionais:
Somente para solução de problemas internos da Siemens.

Resolução: - utilize a versão atual da ferramenta de comissionamento.
- modifique o projeto offline e realize um novo download (por exemplo, comparação de números de drive objetos, motor, encoder, unidade de potência no projeto offline e no drive).
- modifique o status do drive (é um drive em rotação ou há uma mensagem/sinal?).
- anote cuidadosamente qualquer outra mensagem/sinais ativos e remova as causas (ex.: corrija qualquer parâmetro que esteja definido errado)
- calcule automaticamente os parâmetros de controle (p0340). Configure então p0010 = 0
- inicie a partir de arquivos salvos anteriormente (desligue/ligue ou p0976).
- antes de um novo download, restaure a configuração de fábrica se a proteção contra know how não tiver sido ativada em todos os objetos de drive.

201044 <Especificação do local>CU: Mensagem escrita incorretamente.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Um erro foi detectado quando carregava a descrição dos dados salvos na memória não volátil.

Resolução: Substituir a memória ou Control Unit.

201045 <Especificação do local>CU: Dados de configuração inválido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi detectado um erro na avaliação dos arquivos de parâmetro PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX, ou CCxxxyyy.ACX salvos na memória não-volátil. Em razão disso, sob certas circunstâncias, não foi possível aceitar diversos valores de parâmetros salvos.
Consulte também de r9406 a r9408.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - verifique os parâmetros exibidos de r9406 a r9408 e os conecte se necessário.
- Restabeleça a configuração de fábrica utilizando (p0976 = 1) e recarregue o projeto no conversor.
Então, salve a parametrização em STARTER utilizando a função "Copiar RAM par ROM" ou com p0977 = 1. Este substitui os arquivos de parâmetro incorreto na memória não-volátil - e este alarme é removido.
Veja também: r9406, r9407, r9408

201049 <Especificação do local>CU: Não é possível de escrever no arquivo

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A gravação em um arquivo protegido contra gravação não é possível (PSxxxxxx.acx). O pedido de gravação foi cancelado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Núm. de drive object.

Resolução: Verificar se o atributo "write protected" está habilitado para os arquivos na memória não volátil em .../USER/SINAMICS/DATA/...
Se necessário, remova a proteção de escrita e salve novamente (ex: ajustar p0977 para 1).

201050 <Especificação do local>Cartão de memória e o dispositivo incompatíveis

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O cartão de memória e o tipo de dispositivo são incompatíveis entre si (p. ex. um cartão de memória para SINAMICS S está conectado no SINAMICS G).

Resolução: - Inserir cartão de memória compatível.
- Utilizar Control Unit ou módulo de potência compatível.

201054 <Especificação do local>CU: Limite de sistema excedido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada pelo menos uma sobrecarga de sistema.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Carga do tempo de processamento excessiva (r9976[1]).
5: Carga do tempo de processamento excessiva (r9976[5]).
Nota:
Enquanto este erro estiver presente, não será possível salvar os parâmetros (p0971, p0977).
Veja também: r9976

Resolução: Para o valor de falha = 1, 5:
- Reduzir a carga de tempo de processamento do acionamento (r9976[1] e r9976[5]) para abaixo de 100 %.
- Verificar os tempos de amostragem e corrigir de acordo (p0115, p0799, p4099).
- Desativar módulos de função.
- Desativar drives objetos.
- Retirar drive objects da topologia nominal.
- Observar as regras de topologia do DRIVE-CLiQ e, se necessário, alterar a topologia DRIVE-CLiQ.

Com o emprego do Drive Control Chart (DCC) e de blocos de função livres (FBLOCKS) aplica-se o seguinte:
- A carga de tempo de processamento dos diversos grupos de execução em um drive objeto pode ser interpretada no r21005 (DCC) e no r20005 (FBLOCKS).
- Se necessário, alterar a associação do grupo de execução (p21000, p20000) de modo que o tempo de amostragem seja aumentado (r21001, r20001).
- Se necessário, reduzir a quantidade de módulos (DCC) e de blocos de função (FBLOCKS) processados ciclicamente.

201055 <Especificação do local>CU: Erro interno (SUNO da porta e aplicação não idêntica)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Todos os aplicativos que operam com os escravos a pelo menos uma porta devem ser derivados do mesmo ciclo de relógio SYNO.
O primeiro aplicativo cujo registro (logon) conecta um escravo a uma porta define o ciclo de relógio SYNO utilizado como base para a porta.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Contatar o Technical Support.

201056 <Especificação do local>CU: Erro interno (ciclo de relógio do grupo de parâmetro já diferentemente determinado)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O grupo de parâmetro solicitado (IREG, NREG, ...) já está sendo utilizado em um ciclo de relógio diferente.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: Contatar o Technical Support.

201057 <Especificação do local>CU: Erro interno (tipo DRIVE-CLiQ diferente para o escravo)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O tipo DRIVE-CLiQ solicitado (hps_ps, hps_enc, ...) foi especificado diferentemente para o mesmo componente escravo.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: Contatar o Technical Support.

201058 <Especificação do local>CU: Erro interno (falta de escravo na topologia)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O componente escravo solicitado não existe na topologia.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: Contatar o Technical Support.

201059 <Especificação do local>CU: Erro interno (a porta não existe)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O objeto de porta determinado de acordo com a topologia do componente escravo solicitado não existe.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: Contatar o Technical Support.

201060 <Especificação do local>CU: Erro interno (grupo de parâmetro não disponível)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O grupo de parâmetro solicitado (IREG, NREG, ...) não é exibido por este tipo de escravo.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Contatar o Technical Support.

201061 <Especificação do local>CU: Erro interno (aplicativo desconhecido)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um aplicativo não registrado com TSM foi tentado ao registrador com registerSlaves ().
A causa pode ser um registro de TSM sem êxito ou uma sequência incorreta de registro. É sempre necessário fazer o login no TSM antes que registerSlaves () possa ser utilizado.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Contatar o Technical Support.

201063 <Especificação do local>CU: Erro interno (PDM)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método.
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Contatar o Technical Support.

201064 <Especificação do local>CU: Erro interno (CRC)

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro de soma de verificação (erro de CRC) na memória de programa da Control Unit

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

201068 <Especificação do local>CU: Dados de overflow da memória

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A utilização para a área de memória de dados está sobrecarregada.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0 = 1: Memória de dados alta velocidade 1 sobrecarregada.
Bit 1 = 1: Memória de dados alta velocidade 2 sobrecarregada.
Bit 2 = 1: Memória de dados alta velocidade 3 sobrecarregada.
Bit 3 = 1: Memória de dados alta velocidade 4 sobrecarregada.

Resolução: - Desativar o módulo de função.
- Desativar o drive object.
- Remover o drive object da topologia desejada.

201069 <Especificação do local>Backup de parâmetros e dispositivo incompatíveis entre si

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O backup de parâmetro no cartão de memória e a unidade de drive não são compatíveis.
O módulo se inicia com a configuração de fábrica.
Exemplo:
Os aparelhos A e B não são compatíveis e um cartão de memória com o backup de parâmetro para o dispositivo A é inserido no dispositivo B.

Resolução: - Colocar um cartão de memória com backup de parâmetros compatível e executar o POWER ON.
- Colocar um cartão de memória sem backup de parâmetros e executar o POWER ON.
- Executar o backup dos parâmetros (p0977 = 1).

201070 <Especificação do local>Projeto/firmware está sendo descarregado no cartão de memória

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma atualização (download de projeto/firmware) foi iniciada no cartão de memória.
Enquanto esta falha se apresenta, a atualização correspondente toma lugar com verificações plausíveis e consistentes. Depois, dependendo da opção de comando, uma nova iniciação (reset) para a Control Unit é iniciada.
Cuidado:
Durante a atualização e enquanto esta falha estiver presente, não é permitido desligar a Control Unit.
Se a operação for interrompida, isso pode danificar o sistema de arquivo no cartão de memória. O mesmo não funcionará de modo apropriado e deve ser consertado.

Resolução: Não necessário.
A falha é retirada automaticamente após a finalização da atualização.

201072 <Especificação do local>Cartão de memória restaurado da cópia de backup

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A Control Unit foi desativada enquanto se gravava no cartão de memória. Esta é a razão pela qual a divisão visível tornou-se defeituosa.
Após a ativação, os dados da divisão não-visível (cópia do backup) são gravados na divisão visível.

Resolução: Verifique se o firmware e a parametrização estão atualizados.

201073 <Especificação do local>POWER ON necessária para a cópia de backup no cartão de memória

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um atributo de parâmetro na partição visível do cartão de memória foi modificado.
Para que a cópia de backup no cartão de memória seja atualizada na partição não-visível, é necessário executar um POWER ON ou reiniciar o hardware (p0972) na Control Unit.
Nota:
É possível que um novo POWER ON seja solicitado através deste alarme (por exemplo, após salvar com p0971 = 1).

Resolução: - execute um POWER ON (desligue/ligue) para a Control Unit.
- reinicialize o hardware (botão RESET, p0972).

201082 <Especificação do local>Erro de parâmetro ao alimentar a partir do backup de dados

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1, índice: %2, causa da falha: %3

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foram detectados erros de parametrização (ex. valor de parâmetro incorreto). É possível que os limites de parâmetro dependam de outros parâmetros.
A causa detalhada da falha pode ser determinada usando o valor de falha.
Valor de falha (r0949, interpretação hexadecimal):
ccbbaaaa hex
aaaa = Parâmetro
bb = Índice
cc = causa da falha
0: Número de parâmetro ilegal.
1: O valor do parâmetro não pode ser mudado.
2: Excedido limite superior ou inferior.
3: Subíndice incorreto.
4: Sem matriz, sem subíndice.
5: Tipo de dados incorreto.
6: Configuração não permitida (somente resetar).
7: O elemento descritivo não pode ser modificado.
9: Dados descritivos indisponíveis.
11: Sem controle mestre.
15: Matriz de texto indisponível.
17: A tarefa não pode ser executada devido ao estado operacional.
20: Valor ilegal.
21: Resposta longa demais.
22: Endereço de parâmetro ilegal.
23: Formato ilegal.
24: Número de valores inconsistente.
25: Objeto de acionamento inexistente.
101: Atualmente desativado.
104: Valor ilegal.
107: Acesso à gravação não permitido quando o controlador está habilitado.
108: Unidade desconhecida.
109: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, encoder (p0010 = 4).
110: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, motor (p0010 = 3).
111: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, unidade de potência (p0010 = 2).
112: Acesso à gravação somente no modo de comissionamento rápido (p0010 = 1).
113: Acesso à gravação somente no modo pronto (p0010 = 0).
114: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, resetar parâmetro (p0010 = 30).
115: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento de Safety Integrated (p0010 = 95).
116: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, unidades/aplicações tecnológicas (p0010 = 5).
117: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento (p0010 não igual a 0).
118: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, download (p0010 = 29).
119: Parâmetro não gravado em download.
120: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, configuração básica de drive (device: p0009 = 3).
121: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, definir tipo de drive (dispositivo: p0009 = 2).
122: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, ajuste de configuração básica de dados (dispositivo: p0009 = 4).
123: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, configuração de dispositivo (dispositivo: p0009 = 1).
124: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, download de dispositivo (dispositivo: p0009 = 29).
125: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, resetar parâmetro de dispositivo (dispositivo: p0009 = 30).
126: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, dispositivo pronto (dispositivo: p0009 = 0).
127: Acesso à gravação somente no estado de comissionamento, device (dispositivo: p0009 não igual a 0).
129: O parâmetro pode não estar gravado em download.
130: A transferência do controle master é bloqueada via entrada de binector p0806.
131: A interconexão necessária de BICO não foi possível pois a saída BICO não fornece valor de flutuação

132: Interconexão BICO livre bloqueada via p0922.
133: Método de acesso não definido.
200: Abaixo dos valores válidos.
201: Acima dos valores válidos.
202: Não pode ser acessado a partir do painel de operador básico (BOP).
203: Não pode ser lido a partir do painel de operador básico (BOP).
204: Acesso de gravação não permitido.

Resolução: - Corrigir a parametrização na ferramenta de comissionamento e fazer o download do projeto novamente.
- Registrar o valor correto no parâmetro indicado.
- Definir o parâmetro que restringe os limites do parâmetro indicado.

201097 <Especificação do local>O servidor NTP não pode ser acessado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O servidor NTP defiido (p3105[0...3]) não pode ser acessado. Não pôde ser realizada a sincronização de tempo
Nota:
NTP: Network Time Protocol (Protocolo de Tempo de Rede)

Resolução: Ajustar corretamente o endereço IP do servidor e verificar a conexão com o servidor NTP.

201099 <Especificação do local>Tolerância de sincronização UTC violada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tolerância (p3109) definida para sincronização UTC foi violada.
Nota:
UTC: Universal Time Coordinates (Coordenadas de Horário Universal)
Veja também: p3109

Resolução: Selecionar um intervalo de re-sincronização menor, para que o desvio de sincronização entre o tempo mestre e o sistema de acionamento ainda esteja dentro da janela de tolerância.
Nota:
O desvio de sincronização é mostrado em r3107.
Veja também: r3107

201100 <Especificação do local>CU: Cartão de memória retirado.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O cartão CompactFlash (memória não volátil) foi retirado durante a operação.
Atenção:
O cartão CompactFlash não deve ser retirado ou colocado quando equipamento estiver ligado.

Resolução: - Desligar o sistema de acionamentos.
- Re-inserir o cartão CompactFlash que foi retirado - este cartão tem que corresponder ao sistema de acionamentos.
- Religar o sistema de acionamentos.

201105 <Especificação do local>CU: Memória insuficiente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Nesta Control Unit foi configurado um número excessivo de funções (p. ex. muitos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, Technology Extensions, módulos, etc.).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros internos da Siemens.

Resolução: - Alterar a configuração nesta Control Unit (ex: menos acionamentos, módulos de função, dados de ajuste, Technology Extensions, blocos, etc).
- Utilizar uma Control Unit adicional.

201106 <Especificação do local>CU: Memória insuficiente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Não já espaço de memória suficiente disponível.

Resolução: Nenhum necessário.

201107 <Especificação do local>CU: O salvamento no cartão de memória falhou

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Não é possível ser realizado com sucesso o salvamento de dados na memória não volátil.
- A memória não volátil está com defeito.
- Espaço insuficiente na memória não volátil.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Apenas para diagnóstico interno da Siemens.

Resolução: - Tentar novamente o salvamento.
- Substituir o cartão de memória ou Control Unit.

201110 <Especificação do local>CU: Mais do que um SINAMICS G em uma Control Unit

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Mais do que um módulo de potência do tipo SINAMICS G com a Control Unit.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do segundo acionamento com módulo de potência do tipo SINAMICS G.
Resolução: Somente é permitida a operação de um drive do tipo SINAMICS G.

201111 <Especificação do local>CU: Operação misturada não permitido do Drive Unit.

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Operação ilegal de vários Drive Units em uma Control Unit.
- SINAMICS S junto com SINAMICS G
- SINAMICS S junto com SINAMICS S Valor ou Combinação.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal)
Número do primeiro Drive Object com um tipo de unidade de potência diferente.
Resolução: Operar dispositivos de potência de um tipo de drive em uma Control Unit.

201112 <Especificação do local>Control Unit: Módulo de potência não permitido

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A unidade de potência conectada não pode ser utilizada junto com esta Control Unit.
Falha (r0949, representação decimall):
1: Unidade de potência não é suportada (por exemplo, PM240).
2: Unidade de potência DC/AC conectada ao CU310 não é permitido.
3: A unidade de potência (S120M) não permitida para o controle de vetor.
Resolução: Substituir o módulo de potência não permitido por um componente permitido.

201120 <Especificação do local>Inicialização da fixação falhou

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Durante a inicialização das funções de fixação ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Resolução: - executar o POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.
- substituir a Control Unit.

201122 <Especificação do local>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A frequência de pulsos na entrada do probe está muito alta.
Falha (r0949, valor em decimal):
1: DI/DO 9 (X122.8/X132.2)
2: DI/DO 10 (X122.10/X132.3)
4: DI/DO 11 (X122.11/X132.4)
8: DI/DO 13 (X132.8)
16: DI/DO 14 (X132.10)
32: DI/DO 15 (X132.11)
64: DI/DO 8 (X122.7/X132.1)
128: DI/DO 12 (X132.7)
Resolução: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201122 <Especificação do local>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Objeto de acionamento: CU_NX_828, CU_NX_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A frequência dos pulsos na entrada de apalpador de medição é muito alta.
Falha (r0949, representação decimall):
1: DI/DO 9 (X122.8)
2: DI/DO 10 (X122.10)
4: DI/DO 11 (X122.11)
64: DI/DO 8 (X122.7)
Resolução: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201123 <Especificação do local>A unidade de potência não suporta as entradas/saídas digitais

Objeto de acionamento: SERVO_828
Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A unidade de potência não suporta o módulo de função "entradas/saídas digitais" ativadas
Resolução: Desative o módulo de função.

201150 <Especificação do local>CU: O número de instâncias de um tipo de drive object foi excedido

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: Tipo de drive object : %1, número permitido: %2, número atual: %3
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número máximo de instâncias permitido para um tipo de drive objeto foi excedido.
Tipo de drive objeto:
Tipo de drive objeto (p0107), para o número máximo permitido de instâncias que foi excedido.
Número permitido:
Número máximo permitido de instâncias para este tipo de drive objeto.
Número real:
Número real de instâncias para este tipo de drive objeto.
Nota relacionada ao valor da mensagem:
As informações individuais são codificadas conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
ddccbbaa hex: aa = tipo de drive, bb = número limitado, cc = número real, dd = nenhum significado

Resolução: - desligar o dispositivo.
- restringir o número de instâncias de um tipo de drive object com a redução adequada de componentes conectados.
- executar novamente a colocação em funcionamento.

201151 <Especificação do local>CU: Número do drive object de categoria excedida.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Categoria do drive object: %1, número permitido: %2, número atual: %3

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número máximo de instâncias permitido dos drive objetos de uma categoria foi excedido.
Categoria de drive objeto:
Categoria de drive objeto, para o número máximo permitido de instâncias que foi excedido.
Número permitido:
Número máximo permitido de instâncias para esta categoria de drive objeto.
Número real:
Número real de instâncias para esta categoria de drive objeto.
Nota relacionada ao valor da mensagem:
As informações individuais são codificadas conforme segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
ddccbbaa hex: aa = tipo de drive, bb = número limitado, cc = número real, dd = nenhum significado

Resolução: - Desligue a unidade.
- Número apropriadamente restrito de drive objects de categoria específica que é reduzido a inserção de números de componentes.
- re-comissionamento da unidade.

201152 <Especificação do local>CU: Constelação de tipos de objeto de acionamento inválida

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A operação simultânea dos tipos de objeto de acionamento SERVO, VECTOR e HLA não é possível.
Em uma Control Unit é possível operar até 2 desses tipos de objeto de acionamento.

Resolução: - Desligar o dispositivo.
- Limitar o uso de no máximo 2 tipos de objeto de acionamento SERVO, VECTOR e HLA.
- Executar novamente o comissionamento.

201200 <Especificação do local>CU: Erro interno de software no gerenciamento de intervalo de tempos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro no gerenciamento de intervalos de tempo.
Eventualmente os tempos de amostragem foram configurados de maneira incompatível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
998:
Foram definidos intervalos de tempo em excesso pelas funções de tecnologia (p. ex. DCC).
999:
Foram definidos intervalos de tempo em excesso pelo sistema básico. Eventualmente foi configurado um número de tempos de amostragem diferentes excessivo.
Outros valores:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - Verificar a definição do tempo de amostragem (p0112, p0115, p4099, p9500, p9511).
- Entrar em contato com o Suporte Técnico.

201205 <Especificação do local>CU: Timeout

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O tempo de processamento para a atual topologia é insuficiente.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - Reduzir o número de drives.
- Aumentar os tempos de amostragem.

201221 <Especificação do local>CU: Ciclo básico muito pequeno

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O controle em malha fechada /monitoração não pode manter seu ciclo previsto.
O tempo de funcionamento do controle em malha fechada/monitoração é muito longo para o ciclo previsto, ou o tempo de processamento restante no sistema é insuficiente para o controle em malha fechada/monitoração.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: Aumentar o ciclo básico da comunicação DRIVE-CLiQ.
Veja também: p0112

201222 <Especificação do local>CU: Ciclo básico muito baixo (tempo de cálculo para comunicação não disponível)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O corte no tempo não foi definido, que preenche os requerimentos.
A porta não pode ser operada corretamente como um ciclo de relógio cíclico alternativo que não pode ser mantido.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
ID de Método
Nota:
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Contatar o Technical Support.

201223 <Especificação do local>CU: Tempo de amostragem inconsistente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao modificar o tempo de amostragem (p0115[0], p0799 ou p4099), a inconsistência entre os ciclos de relógio foi identificada.

Valor (r2124, representação decimall):

1: Valor menor do que o valor mínimo.

2: Valor maior do que o valor máximo.

3: Valor não é um múltiplo de 1.25µs.

4: Valor incompatível à operação PROFIBUS isócrona.

5: Valor não é múltiplo de 125 µs.

6: Valor não é múltiplo de 250 µs.

7: Valor não é múltiplo de 375 µs.

8: Valor não é múltiplo de 400 µs.

10: Restrição especial para o drive objeto violado.

20: Em um SERVO com tempo de amostragem de 62.5 µs, pelo menos dois drive objetos ou um drive objeto de um outro tipo de SERVO foram/foi conectados à mesma linha DRIVE-CLiQ (é permitido no máximo dois objetos tipos SERVO).

21: O valor pode ser múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente de um servo ou vetorial no sistema (por exemplo, para TB30, os valores de todos os índices devem ser considerados).

30: Valor menor que 31.25 µs.

31: Valor menor que 62.5 µs (31.25 µs não é suportado para SMC10, SMC30, SMI10 e Double Motor Modules).

32: Valor menor que 125 µs.

33: Valor menor que 250µs.

40: Nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum do tempo de amostragem é menor de 125 µs. Além disso, nenhum dos nós tem um tempo de amostragem menor que 125 µs.

41: Uma unidade de chassis na linha DRIVE-CLiQ foi identificada como um nó. Além disso, o maior denominador comum dos tempo de amostragem dos nós conectados à linha é menor de 250 µs.

42: Um Active Line Module foi identificado na linha DRIVE-CLiQ como um nó. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem de todos os nós conectados à linha é menor que 125 µs.

43: Um Voltage Sensing Module (VSM) foi identificado na linha DRIVE-CLiQ como um nó. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem de todos os nós conectados à linha não é igual ao tempo de amostragem do controlador de corrente do drive objeto do VSM.

44: O maior denominador comum dos tempos de amostragem dos componentes conectados à linha DRIVE-CLiQ não é o mesmo para todos os componentes deste drive objeto (por exemplo, existem componentes de linhas DRIVE-CLiQ diferentes dos quais os maiores denominadores comum são gerados).

45: Uma unidade de chassis paralela foi identificada na linha DRIVE-CLiQ como um nó. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem de todos os nós conectados à linha é menor que 162.5 µs ou 187.5 µs (para uma conexão paralela 2x ou 3x).

46: Um nó foi identificado na linha DRIVE-CLiQ cujo tempo de amostragem não é um múltiplo menor de tempo de amostragem nesta linha.

52:Os nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 31.25 µs.

54: Os nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 62.5 µs.

56: Os nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 125 µs.

58: Os nós foram identificados na linha DRIVE-CLiQ cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 250 µs.

99: Inconsistência além dos drive objetos detectados.

116: Ciclo recomendado em r0116[0...1].

Nota geral:

As regras de topologia devem ser anotadas na conexão de DRIVE-CLiQ (consulte a documentação de produto apropriado).

Os parâmetros de tempos de amostragem podem também ser modificados com cálculos automáticos.

Exemplo do maior denominador comum: 125 µs, 125 µs, 62.5 µs --> 62.5 µs

Resolução: - Verificar os cabos DRIVE-CLiQ.

- Ajustar tempos de amostragem válidos.

Veja também: p0115, p0799, p4099

201224 <Especificação do local>CU: Freqüência de pulsos inconsistente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao alterar a freqüência mínima de pulsos (p0113) foi constatada uma inconsistência entre as freqüências de pulsos.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Valor menor que o valor mínimo.
2: Valor maior que o valor máximo.
3: O tempo de amostragem resultante não é um múltiplo de 1.25 µs.
4: Valor incompatível com o modo PROFIBUS isócrono com o ciclo.
10: Restrição especial do drive objeto violada.
99: Foi detectada inconsistência além do drive objeto.
116: Ciclo recomendado no r0116[0...1].

Resolução: Ajustar freqüência de pulsos válida.
Veja também: p0113

201250 <Especificação do local>CU: Dados Read-Only do EEPROM da Control Unit incorretos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Only do EEPROM na Control Unit.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - Executar POWER ON (ligar/desligar).
- Substituir a Control Unit.

201251 <Especificação do local>CU: Dados Leitura-Escrita do EEPROM da Control Unit incorretos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Write do EEPROM na Control Unit.
Valor de alarme(r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: Para o valor de advertência r2124 < 256 vale:
- Executar POWER ON (ligar/desligar).
- Substituir a Control Unit.
Para o valor de advertência r2124 >= 256 vale:
- Apagar a memória de falhas do drive object com esta advertência (p0952 = 0).
- Como alternativa, apagar a memória de falhas de todos drive objects (p2147 = 1).
- Substituir a Control Unit.

201255 <Especificação do local>CU: Opção leitura de dados incorretos da EEPROM

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Only do EEPROM no Option Board.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - Executar POWER ON (ligar/desligar).
- Substituir a Control Unit.

201256 <Especificação do local>CU: Dados read-write incorretos do EEPROM do Option Board

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Erro ao ler os dados de leitura/gravação da EEPROM no Painel de Opções.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Somente para solução de problemas internos da Siemens.

Resolução: - Executar POWER ON (ligar/desligar).
- Substituir a Control Unit.

201260 <Especificação do local>Software não liberado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1
Servo: OFF3
Hla: OFF3

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O tempo de execução do software (RT-SW) não liberado.

Resolução: Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

201275 <Especificação do local>Erro na descrição de hardware

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2
Servo: OFF3
Hla: OFF3

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro durante o acesso ao arquivo de descrição de hardware no cartão CompactFlash.
Diretório e nome de arquivo: ADDON/SINAMICS/DATA/HW_DESC/<DOType>/DESC0000
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
22: Arquivo não encontrado.
24: Erro de acesso de leitura do arquivo.
26: Erro de formato.
28: Erro de versão.
30: Erro interno do Reader.
40: Erro de conteúdo.
45: Descrição de hardware inconsistente.
60: Inconsistência: Quantidade de Power Stack Adapters (PSA).
61: Inconsistência: Quantidade de Sensor Module Cabinets (SMC).
62: Inconsistência: Quantidade de Voltage Sensing Modules (VSM).
63: Inconsistência: Quantidade de Terminal Modules (TM).
64: Inconsistência: Quantidade de Terminal Boards (TB).

Resolução: Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

201276 <Especificação do local>Descrição de hardware não é totalmente compatível

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O arquivo de descrição de hardware contém mais dados do que o Firmware precisa.

Resolução: Nenhum necessário.

201302 <Especificação do local>Erro no Trace de componentes

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um erro ocorreu no Trace de componentes.
A mensagem aparece nos seguintes casos:
- Carregar dados do Trace (p7792 = 1).
- Alterar as configurações de fábrica (p7790, p7791) em caso de faltar a propriedade "Trace de componentes" (r0193.1 = 0).
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: O componente DRIVE-CLiQ não suporta o Trace de componentes (r0193.1 = 0).
101: Os dados do Trace 1 não podem ser lidos.
102: Os dados do Trace 2 não podem ser lidos.
103: Os dados do Trace 3 não podem ser lidos.
104: Os dados do Trace 4 não podem ser lidos.
105: Os dados do Trace 5 não podem ser lidos.

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
Atualizar o Firmware do componente DRIVE-CLiQ em questão.

201303 <Especificação do local>O componente não suporta a função solicitada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma função solicitada pela Control Unit não é suportada pelo compenente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor decimal):
1: O componente não suporta a desativação.
101: O Motor Module não suporta um curto circuito interno induzido.
102: O Motor Module não suporta desativação.
201: O Sensor Module não suporta a inversão de valor (p0410.0 = 1) ao usar um sensor Hall (p0404.6 = 1) para comunicação.
202: O Sensor Module não suporta estacionamento/saída.
203: O Sensor Module não suporta a desativação.
204: O firmware deste Terminal Module 15 (TM15) não suporta a aplicação TM15DI/DO.
205: O Sensor Module não suporta a avaliação de temperatura selecionada (r0458, r0459).
206: O firmware dos Terminal Modules TM41/TM31/TM15 refere-se a uma versão mais antiga de firmware. É necessário fazer o upgrade com urgência para garantir uma operação livre de perturbações.
207: A unidade de potência com esta versão de hardware não suporta operação com voltagens de alimentação de dispositivo inferiores a 380 V.
208: O Sensor Module não suporta a retirada de seleção de comutação com marca zero (via p0430.23).
211: O Sensor Module não suporta encoders de via única (r0459.10).
212: O Sensor Module não suporta sensores LVDT (p4677.0).
213: O Sensor Module não suporta o tipo de característica (p4662).
214: O unidade de potência não suporta avaliação de temperatura via PT1000 (r0193).
215: O Terminal Module não suporta avaliação de temperatura via PT1000.
216: O Voltage Sensing Module (VSM) não suporta operação com um sensor de temperatura PT1000.

Resolução: Fazer upgrade do firmware do compenente DRIVE-CLiQ envolvido.
Para valor de falha = 205, 214, 215:
- verificar parâmetro p0600 e p0601 e adaptar se necessário.

Para valor de falha = 207:
- substituir a unidade de potência ou se necessário ajustar a alimentação de voltagem para o dispositivo em um valor mais alto (p0210).

Para o valor de falha = 208:
- verificar parâmetro p0430.23 e resetar se necessário.

Para o valor de falha = 216:
- verifique a configuração do tipo de sensor (p3665).
- use um Voltage Sensing Module que suporte a operação com PT1000 (MLFB ...-xxx1).

201304 <Especificação do local>A versão de Firmware do componente DRIVE-CLiQ não é atual

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na memória não volátil contém uma versão mais recente de firmware que é um componente conectado na rede DRIVE-CLiQ
Valor do Alarme (r2124, valor em decimal):
O número do componente envolvido na rede DRIVE-CLiQ.

Resolução: Atualização do Firmware (p7828, p7829 e ferramenta de comissionamento).

201305 <Especificação do local>Topologia: Falta número de componente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número de componente da topologia não foi parametrizado (p0121 (para módulo de potência, veja o p0107), p0131 (para servoacionamentos e acionamentos vetoriais, veja o p0107), p0141, p0151, p0161).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de conjunto de dados.
Nota:
A falha também ocorre com a configuração de encoders (p0187 ... p0189) para os quais não existe nenhum número de componente.
Neste caso, o valor de falha contém o número do conjunto de dados do acionamento mais 100 * número do encoder (p. ex. 3xx, se nenhum número de componente foi registrado no p0141 para o encoder 3 (p0189)).
Veja também: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

Resolução: - Inserir o número de componente que falta.
- Se necessário, remover o componente e reiniciar o comissionamento.
Veja também: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <Especificação do local>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ em andamento

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A atualização do Firmware de pelo menos um componente DRIVE-CLiQ está ativa.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente DRIVE-CLiQ.

Resolução: Sem necessidade.
Este alarme desaparece automaticamente após a conclusão da atualização do Firmware.

201314 <Especificação do local>Topologia: O componente não pode estar presente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Está selecionado um componente como "desativado ou ausente", mas este componente ainda continua na topologia.
Valor do alarme(r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa = número de componente
bb = classe de componente do componente
cc = número de conexão
Nota:
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: - Remover o respectivo componente.
- Alterar a configuração "desativar e não disponível".
Nota:
A ferramenta de comissionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
Veja também: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201317 <Especificação do local>Componente desativado novamente disponível

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Quando um componente da topologia nominal é conectado em um drive object ativo e o respectivo parâmetro do componente estiver em "desativar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Esta é a única mensagem que é indicada para um componente desativado.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Ativar o respectivo componente (p0125 = 1, p0145 = 1, p0155 = 1, p0165 = 1).
- Desconectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0125, p0145, p0155, p0165

201318 <Especificação do local>BICO: Interconexões ativadas disponíveis

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Este alarme é sinalizado nos seguintes casos:
- Se um drive object inativo/inoperante, está novamente ativo/pronto para operação
- Se há itens na lista de parâmetros BI/CI (r9498[0...29], r9499[0...29])
- Se a interconexão BICO salva na lista de parâmetros BI/CI (r9498[0...29], r9499[0...29] foi atualmente alterada.

Resolução: Resetar alarme:
- Ajuste p9496 para 1 ou 2
ou
Desative o DO novamente.

201319 <Especificação do local>Componente conectado não inicializado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A inicialização é necessária para pelo menos um componente inserido.
Isto apenas é possível caso os pulsos sejam inibidos em todos os drive objects.

Resolução: Ativar o pulso de inibição para todos os drive objects.

201320 <Especificação do local>Topologia: Falta número de drive object na configuração

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: No p0978 falta um número de drive object.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0101, sob o qual pode-se determinar o número de drive object que falta.

Resolução: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201321 <Especificação do local>Topologia: O número de drive object não existe na configuração

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O p0978 contém um número de drive object inexistente.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual pode-se determinar o número de drive object.

Resolução: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201322 <Especificação do local>Topologia: Número de drive object aparece duas vezes na configuração

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: No p0978 um número de drive object aparece mais de uma vez.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o respectivo número de drive object.

Resolução: Passar o p0009 = 1 e alterar o p0978:
Regras:
- O p0978 deve conter todos os números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas apenas 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos os valores deverão ser 0.
- Os números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201323 <Especificação do local>Topologia: Foram criadas mais do que duas listas de peças

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: No p0978 aparecem listas de peças mais do que uma vez. Após o segundo 0 todos deverão ser 0.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o valor não permitido.

Resolução: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201324 <Especificação do local>Topologia: Número Dummy de drive object criado incorretamente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: No p0978 os números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Índice do p0978, sob o qual encontra-se o valor não permitido.

Resolução: Defina o p0009 = 1 e altere o p0978:
Regras:
- O p0978 deverá conter todos números de drive object (p0101).
- Não pode haver nenhum número de drive object repetido.
- Através da entrada de um 0 os drive objects com PZD serão separados deste.
- São permitidas somente 2 listas de peças. Após o segundo 0 todos valores deverão ser 0.
- Números Dummy de drive object (255) são permitidos somente na primeira lista de peças.

201325 <Especificação do local>Topologia: Número componente não presente na topologia nominal.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O componente é configurado no parâmetro (ex. p0121, p0131, etc.) não é presente na topologia nominal.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Configuração do número do componente não presente na topologia nominal.

Resolução: Estabelecer topologia e configuração de consistência DO.

201330 <Especificação do local>Topologia: Colocação em funcionamento rápida não possível

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1, informações adicional: %2, número de componente preliminar: %3

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Uma colocação em funcionamento rápida não pode ser executada. A topologia real disponível não preenche os requisitos necessários.

Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):

ccccbbaa hex: cccc = Número de componente temporário, bb = informação adicional, aa = Causa do erro

aa = 01 hex = 1 dec:

Em um componente foram detectadas conexões não permitidas.

- bb = 01 hex = 1 dec: Em um Motor Module foi detectado mais de um motor com DRIVE-CLiQ.
- bb = 02 hex = 2 dec: Em um motor com DRIVE-CLiQ o cabo DRIVE-CLiQ não está conectado em um Motor Module.

aa = 02 hex = 2 dec:

A topologia contém um número exagerado de componentes de um tipo.

- bb = 01 hex = 1 dec: Existe mais de uma Master Control Unit.
- bb = 02 hex = 2 dec: Existe mais do que 1 alimentação (8 para ligação paralela).
- bb = 03 hex = 3 dec: Existem mais do que 10 Motor Modules (8 para ligação paralela).
- bb = 04 hex = 4 dec: Existem mais do que 9 encoders.
- bb = 05 hex = 5 dec: Existem mais do que 8 Terminal Modules.
- bb = 07 hex = 7 dec: Tipo de componente desconhecido.
- bb = 08 hex = 8 dec: Existem mais do que 6 Drive-Slaves.
- bb = 09 hex = 9 dec: Conexão de um Drive-Slave não permitida.
- bb = 0a hex = 10 dec: Nenhum Drive-Master disponível.
- bb = 0b hex = 11 dec: Existe mais do que um motor com DRIVE-CLiQ em ligação paralela.
- bb = 0c hex = 12 dec: Existem diferentes módulos de potência em ligação paralela.
- cccc: Não utilizado.

aa = 03 hex = 3 dec:

Em uma tomada DRIVE-CLiQ da Control Unit foram conectados mais de 16 componentes.

- bb = 0, 1, 2, 3 significa, p. ex., identificado na tomada DRIVE-CLiQ X100, X101, X102, X103.
- cccc: Não utilizado.

aa = 04 hex = 4 dec:

O número de componentes ligados consecutivamente é maior que 125.

- bb: Não utilizado.
- cccc = Número de componente temporário do primeiro componente encontrado e responsável pela falha.

aa = 05 hex = 5 dec:

O componente não é permitido para o SERVO.

- bb = 01 hex = 1 dec: SINAMICS G presente.
- bb = 02 hex = 2 dec: Chassis presente.
- cccc = Número de componente temporário do primeiro componente encontrado e responsável pela falha.

aa = 06 hex = 6 dec:

Em um componente foram detectados dados de EEPROM não permitidos. Estes devem ser corrigidos antes da reinicialização.

- bb = 01 hex = 1 dec: O número de encomenda (MLFB) do módulo de potência substituído contém um caractere curinga. Os caracteres curingas (*) devem ser substituídos por caracteres corretos.
- cccc = Número de componente temporário do componente com dados EEPROM inadmissíveis..

aa = 07 hex = 7 dec:

A topologia real contém uma combinação inadmissível de componentes.

- bb = 01 hex = 1 dec: Active Line Module (ALM) e Basic Line Module (BLM).
- bb = 02 hex = 2 dec: Active Line Module (ALM) e Smart Line Module (SLM).
- bb = 03 hex = 3 dec: Controle SIMOTION (p. ex. SIMOTION D445) e componente SINUMERIK (p. ex. NX15).
- bb = 04 hex = 4 dec: Comando SINUMERIK (p. ex. SINUMERIK 730.net) e componente SIMOTION (p. ex. CX32).
- cccc: Não utilizado.

aa = 08 hex = 8 dec:

O motor não está totalmente conectado.

- bb: Não utilizado.
- cccc: Não utilizado.

Nota:

O tipo e o número de conexão estão descritos no F01375.
Veja também: p0097, r0098, p0099

Resolução: - adaptar a topologia de saída aos requisitos permitidos.
- commissionar o dispositivo usando a ferramenta de comissionando.
- para motores DRIVE-CLiQ, conecte a eletricidade e o cabo DRIVE-CLiQ ao mesmo Motor Module (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ a X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ do motor 1 (X1) to X202, do motor 2 (X2) to X203).
Para aa = 06 hex = 6 dec e bb = 01 hex = 1 dec:
Corrigir o No do Artigo ao comissionar usando a ferramenta de comissionamento.
Veja também: p0097, r0098, p0099

201331 <Especificação do local>Topologia: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum drive object.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum drive object.
- Durante a colocação em funcionamento um componente não pôde ser atribuído automaticamente a um drive object.
- Os parâmetros para os blocos de dados não foram configurados corretamente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de componente do componente não atribuído.

Resolução: Atribuir um drive object a este componente.
Verificar os parâmetros para os blocos de dados.
Exemplos:
- Módulo de potência (p0121).
- Motor (p0131, p0186).
- Interface do encoder (p0140, p0141, p0187 ... p0189).
- Encoder (p0140, p0142, p0187 ... p0189).
- Terminal Module (p0151).
- Option Board (p0161).

201340 <Especificação do local>Topologia: Muitos componentes em uma linha

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente ou número da conexão: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para o ciclo de comunicação configurado, foram conectados componentes DRIVE-CLiQ em excesso em um rede da Control Unit.

Falha (r0949, representante hexadecimall):

xyy hex: x = causa da falha, yy = número de componente ou número de conexão.

1yy:

O ciclo de comunicação da conexão DRIVE-CLiQ na Control Unit é insuficiente para todas transferências de leitura.

2yy:

O ciclo de comunicação da conexão DRIVE-CLiQ na Control Unit é insuficiente para todas transferências de gravação.

3yy:

A comunicação cíclica está sobrecarregada.

4yy:

O ciclo DRIVE-CLiQ inicia antes da primeira finalização da aplicação. Um tempo morto adicional é adicionado no controle. Devem ser considerados erros de sinal de conexão.

As condições de operação com um tempo de amostragem de controlador de corrente de 31,25 µs não foi mantido.

5yy:

Sobrecarga interna do buffer para dados úteis de uma conexão DRIVE-CLiQ.

6yy:

Sobrecarga interna do buffer para dados de recepção de uma conexão DRIVE-CLiQ.

7yy:

Sobrecarga interna do buffer para dados de envio de uma conexão DRIVE-CLiQ.

8yy:

Os ciclos de componente não permitem ser combinados entre si de maneira consecutiva.

900:

O menor múltiplo comum dos ciclos no sistema é muito grande para ser determinado.

901:

O menor múltiplo comum dos ciclos no sistema não permite ser gerado com o hardware.

Resolução: - verificar a fiação DRIVE-CLiQ.

- reduzir o número de componentes do chicote DRIVE-CLiQ afetado e distribuí-los em outras tomadas DRIVE-CLiQ da Control Unit. Com isso, a comunicação é distribuída uniformemente por vários chicotes.

Para valor de falha = 1yy - 4yy adicionalmente:

- aumentar os tempos de amostragem (p0112, p0115, p4099). Para DCC ou FBLOCKS. se necessário, alterar a atribuição do grupo de execução (p21000, p20000) para que o tempo de amostragem seja aumentado (r21001, r20001).

- se necessário, reduzir a quantidade de módulos (DCC) e de blocos de função (FBLOCKS) calculados ciclicamente.

- reduzir o número de módulos de função (r0108).

- estabelecer as condições para a operação com um tempo de amostragem do controlador de corrente de 31.25 µs (no chicote DRIVE-CLiQ, com esse tempo de amostragem, operar apenas Motor Module e Sensor Module e utilizar apenas um Sensor Module permitido (p. ex. SMC20, isto é, na última posição do número de artigo há um 3)).

- em um NX, deve ser conectado o respectivo Sensor Module para um segundo sistema de medição possivelmente existente em uma tomada DRIVE-CLiQ livre do NX.

- no caso de BSR Motor Module, aplica-se o seguinte: se Safety Extended Functions estiverem ativadas e 6 eixos forem operados no chicote DRIVE-CLiQ, então o ciclo de relógio para o registro do valor real deve ser ajustado da seguinte forma: p9511 > = 8 * tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

Para valor de falha = 8yy adicionalmente:

- verificar as configurações de ciclo de relógio (p0112, p0115, p4099). Os ciclos de relógio em um chicote DRIVE-CLiQ devem ser múltiplos exatos um do outro. Como ciclo de relógio em um chicote consideram-se todos os ciclos de relógio de todos os objetos de acionamento nos parâmetros acima mencionados que possuem componentes no chicote em questão.

Para valor de falha = 9yy adicionalmente:

- verificar as configurações de ciclo de relógio (p0112, p0115, p4099). Quanto menor for a diferença de valor numérico entre dois ciclos de relógio, maior será o menor múltiplo comum. Essa relação também terá um efeito mais forte quanto maiores forem os valores numéricos dos ciclos de relógio.

201341 <Especificação do local>Topologia: Número máximo de componentes DRIVE-CLiQ em excesso

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Muitos componentes DRIVE-CLiQ foram definidos na topologia real.
Nota:
O pulso habilitado é retirado e impedido.
Resolução: - Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
- Reduzir o número de componentes do chicote DRIVE-CLiQ em questão, para manter a estrutura quantitativa.

201354 <Especificação do local>Topologia: A topologia real aponta para um componente inadmissível

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1, número do componente: %2
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A topologia atual aponta para pelo menos um componente inadmissível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa.
xx = 1: Componente não permitida nesta Control Unit.
xx = 2: Componente não permitida quando combinado com outro componente.
Nota:
A habilitação de pulsos é impedida.
Resolução: Remover os componentes inadmissíveis e reinicializar o sistema.

201355 <Especificação do local>Topologia: Topologia atual alterada

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A topologia nominal dos dispositivos (p0099) não corresponde à topologia atual dos dispositivos (r0098).
A falha somente aparece quando a colocação em funcionamento da topologia foi realizada através da configuração automática interno do dispositivo e não com a ajuda da ferramenta de colocação em funcionamento.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: r0098, p0099

Resolução: As seguintes medidas auxiliares podem ser selecionadas, se nenhuma falha tiver ocorrido no próprio reconhecimento da topologia:

Se o comissionamento ainda não estiver concluído:

- executar a rotina de comissionamento automático (a partir de p0009 = 1).

Em geral:

Ajustar p0099 = r0098, p0009 = 0; isso conduz a uma geração automática de servoacionamentos para Motor Modules presentes (p0107).

Geração de servoacionamentos: ajustar p0097 = 1, ajustar p0009 = 0.

Geração de acionamentos vetoriais: ajustar p0097 = 2, ajustar p0009 = 0.

Geração de acionamentos vetoriais com ligação paralela: ajustar p0097 = 12, ajustar p0009 = 0.

Para definir configurações no p0108, pode-se, antes de definir p0009 = 0, definir primeiro p0009 = 2 e alterar o p0108. O índice corresponde ao objeto de acionamento (p0107).

Se o comissionamento já tiver sido completado.

- restabelecer a ligação original e reconectar a Control Unit à tensão.
- executar os ajustes de fábrica para o dispositivo inteiro (todos acionamentos) e permitir novamente o comissionamento automático.
- alterar a parametrização do dispositivo de acordo com a ligação (possível somente através da ferramenta de comissionamento).

Atenção:

As alterações de topologia que gerarem essa falha, não podem ser aplicadas através da função automática interna do dispositivo, mas sim devem ser viabilizadas através da ferramenta de comissionamento e do download de parâmetros. A função automática interna do dispositivo possibilita apenas o trabalho com topologia constante. Caso contrário, quando a topologia for alterada, todas as configurações de parâmetros anteriores serão perdidas e substituídas pela configuração de fábrica.

Veja também: r0098

201356 <Especificação do local>Topologia: Defeito no componente DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1, Número do componente: %2, Número da conexão: %3

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A topologia atual indica pelo menos um defeito do componente DRIVE-CLiQ.

Falha (r0949, representante hexadecimall):

zzyyxx hex:

zz = número de conexões de componente em que componente com defeito está conectado.

yy = número de conexões de componente em que componente com defeito está conectado.

xx = causa da falha

xx = 1: Componente não permitido na Control Unit.

xx = 2: componente com defeito na comunicação.

Nota:

O pulso permitido é retirado e inibido.

Resolução: Substitua o componente com defeito e reinicie o sistema.

201357 <Especificação do local>Topologia: Duas Control Units identificadas na linha DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: número de componente: %1, número de conexão: %2

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na topologia real existem 2 Control Units interligadas através de DRIVE-CLiQ.
Como padrão, isso não é permitido.
Isso somente é permitido quando a Technology Extension OALINK está instalada e ativada nas duas Control Units.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex:
yy = Número de conexão da Control Unit onde a segunda Control Unit encontra-se conectada.
xx = Número de componente da Control Unit onde a segunda Control Unit encontra-se conectada
Nota:
A habilitação de pulsos é retirada e impedida.

Resolução: Em geral:
- suspender a conexão à segunda Control Unit e reinicializar.
- para componente S120M DRIVE-CLiQ Extension, inverter o cabo híbrido (IN/OUT).
Ao usar OALINK:
- suspender a conexão DRIVE-CLiQ e reinicializar os sistemas.
- instalar OALINK em ambas as Control Units e ativar.
- verificar a configuração das tomadas DRIVE-CLiQ em OALINK.

201358 <Especificação do local>Topologia: Terminação de linha indisponível

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número de conexão CU: %1, número de componente: %2, número de conexão: %3

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Pelo menos uma linha com drives distribuídos não é finalizada. A última participação na linha deve ser finalizada com o conector de terminação de linha.
Portanto, isso garante o grau de proteção dos drives distribuídos.
Valor de alarme (r2124, representante hexadecimal):
zzyyxx hex:
zz = número de conexão de drive distribuído em que não há conector de terminação
yy = número do componente
xx = número de conexão CU

Resolução: Instale o conector de terminação de linha para o último drive distribuído.

201359 <Especificação do local>Topologia: desempenho de DRIVE-CLiQ insuficiente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O desempenho da rede DRIVE-CLiQ não é o suficiente para identificar um novo componente inserido.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico interno de falhas da Siemens.

Resolução: - Execute um POWER ON (desligar/ligar).
- Distribua os componentes pelas diversas redes DRIVE-CLiQ.
Nota:
Para esta topologia, não retire nem insira componentes em operação.

201360 <Especificação do local>Topologia: A topologia atual não é permitida.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente preliminar: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A topologia atual detectada é inadmissível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex:
cccc = número de componente preliminar, bb = nenhum sigificado, aa = causa de falha
aa = 01 hex = 1 dec:
Muitos componentes foram detectados na Control Unit. É permitido no máximo 199 componentes.
aa = 02 hex = 2 dec:
O tipo de componente é desconhecido.
aa = 03 hex = 3 dec:
É ilegal combinar ALM e BLM.
aa = 04 hex = 4 dec:
É ilegal combinar ALM e SLM.
aa = 05 hex = 5 dec:
É ilegal combinar BLM e SLM.
aa = 06 hex = 6 dec:
Um CX32 não foi diretamente conectado a uma Control Unit permitida.
aa = 07 hex = 7 dec:
Um NX10 ou NX15 não foi diretamente conectado a uma Control Unit permitida.
aa = 08 hex = 8 dec:
Um componente foi conectado a uma Control Unit não permitida para esta finalidade.
aa = 09 hex = 9 dec:
Um componente foi conectado a uma Control Unit com firmware desatualizado.
aa = 0A hex = 10 dec:
Muitos componentes de um determinado tipo foram detectados.
aa = 0B hex = 11 dec:
Muitos componentes de um determinado tipo detectado em uma rede simples.
Nota:
A inicialização do drive system é interrompida. Neste estado, o controle de drive (loop fechado) não pode ser habilitado.

Resolução: Para a causa de erro = 1:
Alterar a configuração. Conectar menos que 199 componentes com a Control Unit.
Para a causa de erro = 2:
Remover o componente de tipo de componente desconhecido.
Para a causa de erro = 3, 4, 5:
Estabelecer uma combinação válida.
Para a causa de erro = 6, 7:
Conectar o módulo de expansão diretamente em uma Control Unit permitida.
Para a causa de erro = 8:
Remover o componente ou utilizar um componente admissível.
Para a causa de erro = 9:
Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.
Para a causa de erro = 10, 11:
Reduzir a quantidade de componentes.

201361 <Especificação do local>Topologia: A topologia atual contém componentes SINUMERIK e SIMOTION

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A topologia atual reconhecida contém componentes do SINUMERIK e do SIMOTION.
A inicialização do sistema do drive é interrompida. Nesta condição, o controle de drive (loop fechado) não pode ser habilitado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex: cc = causa da falha, bb = classe do componente da topologia atual, aa = números dos componentes.
cc = 01 hex = 1 dec:
NX10 ou NX15 foram conectados ao controle SIMOTION.
cc = 02 hex = 2 dec:
CX32 foi conectado ao controle SINUMERIK.

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
Substituir todos NX10 ou NX15 por um CX32.
Para o valor de alarme = 2:
Substituir todos CX32 por um NX10 ou NX15.

201362 <Especificação do local>Topologia: Regras de topologia violadas.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Pelo menos uma das regras de topologia não foi respeitada para o SINAMICS S120 Combi.

Em caso de erro a inicialização do sistema de acionamento será parada e o controle de acionamento não será liberado.

Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):

O valor de advertência indica a regra violada.

1: O S120 Combi somente pode ser cabeado através da tomada DRIVE-CLiQ X200 com o X100 da NCU.

2: Na tomada DRIVE-CLiQ X101 da NCU somente pode ser conectado um Single Motor Module (SMM) através do X200, um Double Motor Module (DMM) através do X200, um Terminal Module 54F (TM54F) através do X500 ou um DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) através do X500.

3: Na tomada DRIVE-CLiQ X102 da NCU somente pode ser conectado um Terminal Module 54F (TM54F) através do X500, um DRIVE-CLiQ Hub Module (Hub) através do X500 ou um NX15 através do X100.

4: Nas tomadas DRIVE-CLiQ X201 até X203 (3 eixos) e X204 (4 eixos) do S120 Combis somente podem ser conectados Sensor Modules.

5: Na tomada DRIVE-CLiQ X205 (para 3 eixos o X204 não está disponível) somente podem ser conectados Sensor Modules SMC / SME e encoders DRIVE-CLiQ.

6: No caso de um Single Motor Module como primeiro eixo de expansão, somente poderá ser conectado na tomada DRIVE-CLiQ X201 deste componente outro Single Motor Module através do X200, um Terminal Module 54F (TM54F) através do X500 ou um DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) através do X500

7: Na respectiva tomada DRIVE-CLiQ X202 do Single Motor Module eventualmente disponível somente poderão ser conectados Sensor Modules ou encoders DRIVE-CLiQ.

8: Para um segundo Single Motor Module ou um Double Motor Module poderá ser conectado no X201 um Terminal Module 54F (TM54F) ou um DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) através do X500.

9: Em caso de um Double Motor Module como eixo de expansão, no X202 e X203 somente poderão ser conectados Sensor Modules.

10: Se foi configurado um Terminal Module 54F (TM54F), somente poderá ser conectado um DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) através da tomada DRIVE-CLiQ X500 com o X501 do módulo TM54F. Nesse caso, não é permitido conectar um Hub Module existente em nenhum outro lugar.

11: No DRIVE-CLiQ Hub Module, somente Sensor Modules (SMC, SME) e encoders DRIVE-CLiQ poderão ser conectados no X501 até X505.

12: Para eixos de expansão somente poderão ser utilizados determinados Motor Modules.

13: Para um S120 Combi com 3 eixos, no DRIVE-CLiQ Hub Module não poderá ser feita nenhuma conexão no X503.

14: Está permitido no máximo um Terminal Module 54F (TM54F).

15: Está permitido no máximo um DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20)

16: A tomada do DRIVE-CLiQ X100 do NX15 precisa estar conectada com o NCU através do X102.

17: O Combi S120 somente pode estar conectado através da tomada do DRIVE-CLiQ X200 com X101 do NX15.

18: Na tomada do DRIVE-CLiQ X102 do NX15 somente pode ser conectado um Single Motor Module (SMM) através do X200, um Double Motor Module (DMM) através do X200, um Terminal Module 54F (TM54F) através do X500 ou um DRIVE-CLiQ Hub Module (DMC20, DME20) através do X500

19: Nada pode ser conectado na tomada DRIVE-CLiQ X103 do NX15.

Resolução: Avalie o valor de alarme e tenha certeza de que está de acordo com a(s) regra(s) correspondente(s) de topologia.

201375 <Especificação do local>Topologia: Ligação duplicada entre dois componentes

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, %2, conexão: %3

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante o controle da topologia real foi identificada uma ligação em forma de circuito.
O valor de falha descreve um componente contido no circuito.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccbbaaaa hex:
cc = Número de conexão (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aaaa = Número de componente temporário (%1)
Classe de componente:
0: Componente desconhecido
1: Control Unit
2: Motor Module
3: Line Module
4: Sensor Module
5: Voltage Sensing Module
6: Terminal Module
7: DRIVE-CLiQ Hub Module
8: Controller Extension
9: Filter Module
10: Hydraulic Module
49: Componente DRIVE-CLiQ
50: Option Slot
60: Encoder
70: Motor DRIVE-CLiQ
71: Cilindro hidráulico
72: Válvula hidráulica
80: Motor
Número de conexão:
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

Resolução: Interpretar o valor de falha e remover a ligação indicada.
Nota:
A ferramenta de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201380 <Especificação do local>Topologia: Topologia real EEPROM defeituosa

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número prov. do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Na identificação da topologia atual foi detectado um componente com um EEPROM defeituoso.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
bbbbaaaa hex:
bbbb = Reservado
aaaa = Número de componente temporário do componente defeituoso

Resolução: Ler o valor de falha e remover o componente defeituoso.

201381 <Especificação do local>Topologia: Line Module inserido incorretamente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comparação de topologia detectou um Line Module na topologia real que foi inserida incorretamente em relação à tecnologia alvo.
Valor de alarme (r2124, valor hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexão (%4)
cc = número de componente (%3)
bb = classe de componente (% 2)
aa = número de componente do componente inserido incorretamente (% 1)
Nota:
O componente é descrito em dd, cc e bb, onde o componente em questão foi incorretamente inserido.
A classe do componente e o número do componente são descritos em F01375.
O sistema de acionamento não é mais inicializado. Nesse estado, o controle de acionamento (loop fechado) não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201381 <Especificação do local>Topologia: Módulo de potência inserido incorretamente

Objeto de acionamento: CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um módulo de potência inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201381 <Especificação do local>Topologia: Motor Module inserido incorretamente

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comparação de topologia detectou Motor Module na topologia real que foi inserida incorretamente em relação à tecnologia alvo.
Valor de alarme (r2124, valor hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexão (%4)
cc = número de componente (%3)
bb = classe de componente (% 2)
aa = número de componente do componente inserido incorretamente (% 1)
Nota:
O componente é descrito em dd, cc e bb, onde o componente em questão foi incorretamente inserido.
A classe do componente e o número do componente são descritos em F01375.
O sistema de acionamento não é mais inicializado. Nesse estado, o controle de acionamento (loop fechado) não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201382 <Especificação do local>Topologia: Sensor Module inserido incorretamente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201383 <Especificação do local>Topologia: Terminal Module inserido incorretamente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Terminal Module inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201384 <Especificação do local>Topologia: DRIVE-CLiQ Hub Module inserido incorretamente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um DRIVE-CLiQ Hub Module inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201385 <Especificação do local>Topologia: Controller Extension inserido incorretamente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Controller Extension 32 (CX32) inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201386 <Especificação do local>Topologia: Componente DRIVE-CLiQ inserido incorretamente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um componente DRIVE-CLiQ inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201389 <Especificação do local>Topologia: Motor com DRIVE-CLiQ inserido incorretamente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um motor com DRIVE-CLiQ inserido incorretamente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente inserido incorretamente (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente em questão está inserido incorretamente.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201416 <Especificação do local>Topologia: Componente adicional inserido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um componente da topologia real não indicado na topologia teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Classe de componente (%2)
cc = Número de conexão (%4)
bb = Classe de componente do componente adicional (%1)
aa = Número de componente (%3)
Nota:
No bb está contida a classe de componente do componente adicional.
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde o componente adicional está inserido.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Remover o componente adicional (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201420 <Especificação do local>Topologia: Componente diferente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, alvo: %2, real: %3, diferença: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças na plaqueta de características eletrônica de um componente entre a topologia real e a topologia teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex: aa = Número de componente (%1), bb = Classe de componente da topologia teórica (%2), cc = Classe de componente da topologia real (%3), dd = Diferença (%4)
dd = 01 hex = 1 dec:
Tipo de componente diferente.
dd = 02 hex = 2 dec:
Número de artigo diferente.
dd = 03 hex = 3 dec:
Fabricante diferente.
dd = 04 hex = 4 dec:
Para um slave de componente múltiplo, o subcomponente incorreto (índice) está conectado (por ex. Double Motor Module X201 no lugar X200), ou apenas uma parte de um slave de componente múltiplo estabelecida como "desativar e não disponível".
dd = 05 hex = 5 dec:
Utilizado NX10 ou NX15 ao invés de CX32.
dd = 06 hex = 6 dec:
Utilizado CX32 ao invés de NX10 ou NX15.
dd = 07 hex = 7 dec:
Número de conexões diferente.
Nota:
A classe de componente está descrita no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Nesse estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Conectar o componente esperado (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Comparação de topologias - Se necessário, adaptar o nível de comparação:
- Parametrizar a comparação de topologias de todos os componentes (p9906).
- Parametrizar a comparação de topologias de um componente (p9907, p9908).
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201425 <Especificação do local>Topologia: Número de série diferente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, %2, diferenças: %3

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia real e a topologia teórica. O número de série é diferente.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Reservado
cc = Número de diferenças (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente (%1)
Nota:
A classe de componente está descrita no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Refazer a topologia real para coincidir com a topologia teórica.
- Carregamento da topologia teórica análoga à topologia real (ferramenta de comissionamento).

Para o Byte cc:
cc = 1 --> Pode ser confirmado pelo p9904 ou p9905.
cc > 1 --> Pode ser confirmado pelo p9905 e desativado pelo p9906 ou p9907/p9908.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).
Veja também: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <Especificação do local>Topologia: Utilizada conexão incorreta

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, %2, conexão (real): %3, conexão (nominal): %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia real e a topologia teórica. Em um componente foi utilizada outra conexão.
No valor de alarme estão descritas as conexões diferentes do componente.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão na topologia teórica (%4)
cc = Número de conexão na topologia real (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente (%1)
Nota:
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Resolução: Adaptar topologias:
- Reinserir o cabo DRIVE-CLiQ para o componente (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).
Veja também: p9904

201451 <Especificação do local>Topologia: Topologia nominal inválida

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro foi detectado na topologia nominal
A topologia nominal é inválida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = erro no índice, bb = número do componente, aa = causa falha
aa = 1B hex = 27 dec: erro não especificado.
aa = 1C hex = 28 dec: valor ilegal.
aa = 1D hex = 29 dec: ID incorreto.
aa = 1E hex = 30 dec: Comprimento ID incorreto.
aa = 1F hex =31 dec: Muito pouco índice à esquerda.
aa = 20 hex = 32 dec: componente não conectado na Control Unit.

Resolução: Fazer download da topologia alvo com o uso da ferramenta de comissionamento.

201481 <Especificação do local>Topologia: unidade de potência não conectada

Objeto de acionamento: CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um módulo de potência inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).

Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201481 <Especificação do local>Topologia: Line Module não conectado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comparação de topologia detectou um Line Module que está faltando na topologia real que foi inserida incorretamente em relação à tecnologia alvo.
Valor de alarme (r2124, valor hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexão (%4)
cc = número de componente (%3)
bb = classe de componente (% 2)
aa = número de componente do componente inserido incorretamente (% 1)
Nota:
O componente é descrito em dd, cc e bb, onde o componente em questão foi incorretamente inserido.
A classe do componente e o número do componente são descritos em F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201481 <Especificação do local>Topologia: Motor Module não conectado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comparação de topologia detectou um Motor Module que está faltando na topologia real que foi inserida incorretamente em relação à tecnologia alvo.
Valor de alarme (r2124, valor hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexão (%4)
cc = número de componente (%3)
bb = classe de componente (% 2)
aa = número de componente do componente inserido incorretamente (% 1)
Nota:
O componente é descrito em dd, cc e bb, onde o componente em questão foi incorretamente inserido.
A classe do componente e o número do componente são descritos em F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201482 <Especificação do local>Topologia: Sensor Module não conectado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201483 <Especificação do local>Topologia: Terminal Module não conectado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Terminal Module inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).

Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201484 <Especificação do local>Topologia: DRIVE-CLiQ Hub Module não conectado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um DRIVE-CLiQ Hub Module inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).

Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201485 <Especificação do local>Topologia: Extensão do Controlador não conectada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Controller Extension (CX32) inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201486 <Especificação do local>Topologia: Componente DRIVE-CLiQ não conectado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um componente DRIVE-CLiQ inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201487 <Especificação do local>Topologia: Componente Option Slot não inserido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Option Slot inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).
Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.
Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201489 <Especificação do local>Topologia: Motor com DRIVE-CLiQ não conectado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Componente: %1, na %2, %3, conexão: %4

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um motor com DRIVE-CLiQ inexistente na topologia real em relação à teórica.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = Número de conexão (%4)
cc = Número de componente (%3)
bb = Classe de componente (%2)
aa = Número de componente do componente não inserido (%1)
Nota:
No dd, cc e bb vem descrito o componente onde falta o componente em questão.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.

Resolução: Adaptar topologias:
- Inserir o componente em questão na conexão correta (corrigir a topologia real).
- Adaptar o projeto e parametrização na ferramenta de comissionamento (corrigir a topologia teórica).

Verificar o hardware:
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ quanto a rupturas de cabo e problemas de contato.
- Testar a capacidade de funcionamento do componente.

Nota:
Sob "Topologia --> Visualizar topologia" a ferramenta de comissionamento também oferece um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação teórica-real).

201507 <Especificação do local>BICO: Existem interconexões para objetos inativos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Existem interconexões BICO para um drive objeto inativo/inoperante.
Os parâmetros BI/CI envolvidos estão listados em r9498.
Os parâmetros BO/CO associados estão listados em r9499.
A lista de interconexões BIXO a outros drive objetos são exibidos em r9491 e r9492 do drive objeto desativado.
Nota:
r9498 e r9499 são somente gravados se p9495 não for ajustado a 0.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número de interconexões BICO encontrado para drive objetos inativos.

Resolução:
- Passar todas interconexões BICO abertas centralmente para a configuração de fábrica com p9495 = 2.
- Ativar/restabelecer a operação do drive object inoperável (reconectar ou ativar componentes).

201508 <Especificação do local>BICO: Excedido o número de interconexões para objetos inativos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O número máximo de interconexões BICO (entrada de sinais) foi excedido durante a desativação de um drive object.
Durante a desativação de um drive object todas interconexões BICO (receptores de sinais) foram listadas nos seguintes parâmetros:
- r9498[0...29]: Listagem dos parâmetros BI/CI afetados.
- r9499[0...29]: Listagem dos parâmetros BO/CO correspondentes.

Resolução: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente assim que não for registrada nenhuma interconexão BICO (valor = 0) no r9498[29] e no r9499[29].
Atenção:
Ao ativar novamente o objeto de drive, todas interconexões BICO deverão ser controladas e, se necessário, restabelecidas.

201510 <Especificação do local>BICO: Fonte de sinais não é Float

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A saída do conector desejada não possui o tipo correto de dados. Esta interconexão não é executada.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro para qual uma interconexão deveria ser feita (saída do conector).
Resolução: Interconectar esta entrada de conector com uma saída de conector com tipo de dados Float.

201511 <Especificação do local>BICO: Interligação com normalização diferente

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A interligação BICO desejada foi criada. Entretanto, ainda ocorre uma conversão entre a saída BICO e entrada BICO através dos valores de referência.
- A saída BICO possui uma unidade normalizada diferente da entrada BICO.
- Mensagem somente em interligações dentro de um drive object.
Exemplo:
A saída BICO possui a tensão como unidade normalizada e a entrada BICO tem corrente.
Entre a saída BICO e a entrada BICO é calculado o fator p2002/p2001.
p2002: Contém o valor de referência para corrente
p2001: Contém o valor de referência para tensão
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).
Resolução: Nenhum necessário.

201512 <Especificação do local>BICO: Nenhuma normalização disponível

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF2
Hla: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Foi feita tentativa de se determinar um fator de conversão para uma normalização inexistente.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Unidade (p. ex. correspondente a SPEED) para a qual foi feita a tentativa de se determinar um fator.
Resolução: Criar normalização ou verificar o valor de transferência.

201513 <Especificação do local>BICO: Interligação por todo o DO com normalização diferente

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A interligação BICO desejada foi criada. Entretanto, ainda ocorre uma conversão entre a saída BICO e entrada BICO através dos valores de referência.

É feita a interligação entre diferentes drive objects e a saída BICO possui uma unidade normalizada diferente da entrada BICO, ou diferentes valores de referência para a mesma unidade normalizada.

Exemplo 1:

Saída BICO com unidade normalizada de tensão, entrada BICO com unidade normalizada de corrente; a saída BICO e a entrada BICO estão em diferentes drive objects. Entre a saída BICO e a entrada BICO é calculado o fator p2002/p2001.

p2002: Contém o valor de referência para corrente

p2001: Contém o valor de referência para tensão

Exemplo 2:

Saída BICO com unidade normalizada de tensão no drive object 1 (DO1), entrada BICO com unidade normalizada de tensão no drive object 2 (DO2). Os valores de referência para tensão (p2001) de ambos drive objects possuem diferentes valores. Entre a saída BICO e a entrada BICO é calculado o fator p2001(DO1)/p2001(DO2).

p2001: Contém o valor de referência para tensão do drive object 1, 2

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).

Resolução: Nenhum necessário.

201514 <Especificação do local>BICO: Erro de gravação durante o Reconnect

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Durante a operação de reconexão (por exemplo, enquanto reinicia ou faz o download - mas também pode ocorrer em operação normal) um parâmetro não está habilitado para ser gravado.

Exemplo:

Ao gravar a entrada BICO com formato Double Word (DWORD), no segundo índice, as áreas de memória se sobrepõem (por exemplo, p8861). O parâmetro é, então, reiniciado às configurações de fábrica.

Alarme (r2124, representação decimall):

Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).

Resolução: Nenhum necessário.

201515 <Especificação do local>BICO: Gravação de parâmetros não permitida, pois o comando mestre está ativo

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O comando mestre está ativo durante a alteração da quantidade de CDS ou durante a cópia dos CDS.

Resolução: Se necessário, retornar o comando mestre e repetir o processo.

201590 <Especificação do local>Drive: O intervalo de manutenção do motor expirou

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O intervalo selecionado de serviço/manutenção para este motor foi alcançado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de bloco de dados do motor.
Veja também: p0650, p0651

Resolução: Realizar o serviço/manutenção e reajustar o intervalo de serviço/manutenção (p0651).

201600 <Especificação do local>SI P1 (CU): STOP A ativado

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro e disparou o STOP A (STO através do circuito de desligamento Safety da Control Unit).
- A dinamização forçada do circuito de desligamento Safety da Control Unit falhou.
- Reação subsequente da falha F01611 (defeito em um canal de monitoramento).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Solicitação de parada feita pelo canal de monitoramento 2.
1005: STO ativo, mesmo se nenhum STO estiver ativado e não existir nenhum STOP A interno.
1010: STO inativo, mesmo se um STO estiver ativado ou existir um STOP A interno.
9999: Reação subsequente da falha F01611.

Resolução: - Ativar e desativar novamente o torque desativado com segurança.
- Substituir o Hydraulic Module afetado.
Sobre o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico da falha F01611 pendente.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201600 <Especificação do local>SI P1 (CU): STOP A ativado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento na Control Unit (CU) detectou uma falha e disparou o STOP A (STO através do circuito de desligamento Safety da Control Unit).
- A dinamização forçada (interrupção de teste) do circuito de desligamento Safety da Control Unit falhou.
- Reação subsequente da falha F01611 (defeito em um canal de monitoramento).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Solicitação de para feita pelo canal de monitoramento 2.
1005: STO ativo, mesmo se nenhum STO estiver ativado e não exisitir nenhum STOP A interno.
- STO inativo, mesmo se um STO não estiver ativado ou existir um STOP A interno ativo.
- Para um Power Module com "STO via terminais no Power Module" (STO_A/STO_B), estes terminais estão ativos (DIP ligado em "ON"). Entretanto, a função de "STO via terminais no Power Module" não foi habilitada (p9601.7 = p9801.7 = 0).
1010: STO inativo apesar de o STO estar selecionado ou um STOP A interno estar presente.
1015: Sinal de Feedback do STO para Motor Modules conectados paralelamente são diferentes.
9999: Subsequent response to fault F01611.

Resolução:
- Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Substituir o Motor Module correspondente.

Sobre o valor de falha = 1005:
- desative os terminais STO_A/STO_B no Power Module (colocar ambos os interruptores DIP em "OFF") ou habilite o "STO" pelos terminais na função do Power Module

Sobre o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F01611 existente.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201611 <Especificação do local>SI P1 (CU): Defeito em um canal de monitoramento

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função de acionamento integrada "Safety Integrated" no processador 1 detectou uma falha na comparação cruzada de dados entre os dois canais de monitoramento e iniciou STOP F.

Como resultado dessa falha, após a expiração do tempo de transição parametrizado(p9658), a falha F01600 (SI CU: STOP A iniciado) é emitida.

Valor de falha (r0949, interpretar valor decimal):

0: Solicitação de parada do outro canal de monitoramento.

1 ... 999:

Número de dados comparados que resultaram nessa falha. Esse número também é exibido em r9795.

1: SI ciclo de relógio do monitoramento (r9780, r9880).

2: SI habilitar funções de segurança (p9601, p9801). A comparação de dados somente é realizada para os bits suportados.

3: SI tempo de discrepância de comutação SGE (p9650, p9850).

4: SI tempo de transição STOP F para STOP A (p9658, p9858).

6: SI Motion habilitar funções de segurança (p9501, valor interno).

7: SI tempo de atraso do STO para Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI endereço PROFIsafe (p9610, p9810).

9: SI tempo de estabilização para STO/SBC/SS1 (p9651, p9851).

10: SI tempo de atraso para inicializar STO para ESR (p9697, p9897).

11: SI Configuração de contato de sinal de feedback da vávula de desligamento HLA (p9626, p9826).

12: SI Ligação de tempo de espera da válvula de desligamento HLA (p9625[0], p9825[0]).

13: SI Desligamento de tempo de espera da válvula de desligamento HLA (p9625[1], p9825[1]).

14: SI Seleção de telegrama PROFIsafe (p9611, p9811).

15: SI Resposta de falha de barramento PROFIsafe (p9612, p9812).

1000: Timer de controle expirado.

Dentro do tempo de aprox. 5 x p9650, alternativamente, o seguinte foi definido:

- o sinal no terminal STO do Hydraulic Module mudava continuamente com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

- via PROFIsafe/TM54F, STO (também como resposta subsequente) foi continuamente selecionado e desmarcado com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

1001, 1002: Erro de inicialização, substituir timer / verificar timer.

1900: CRC erro no setor SAFETY.

1901: CRC erro o setor ITCM.

1902: Ocorreu sobrecarga no setor ITCM durante a operação.

1903: Erro de parametrização interna para cálculo CRC.

1950: Temperatura do módulo fora do intervalo de temperatura permitido.

1951: Temperatura do módulo não plausível.

2000: Status da seleção STO diferente para ambos os módulos dos canais de monitoramento.

2001: Sinal de Feedback de desligamento de STO diferente para ambos os módulos dos canais de monitoramento.

2002: Status do timer de atraso SS1 diferente para ambos os módulos dos canais de monitoramento (status do timer em p9650/p9850).

2003: Status do terminal STO diferente para ambos os módulos dos canais de monitoramento.

6000...6999:

Erro no controle PROFIsafe.

Para esses valores de falha, os sinais de controle de Failsafe (Failsafe Values) são transferidos para as funções de segurança. Se "STOP B após falha da comunicação PROFIsafe" (p9612) for parametrizado, a transferência dos Failsafe Values é atrasada.

6000: Ocorreu um erro grave de comunicação PROFIsafe.

6064 ... 6071: erro ao avaliar o parâmetro F. Os valores dos parâmetros transferidos F não correspondem aos valores esperados no driver PROFIsafe.

6064: O endereço de destino e o endereço PROFIsafe são diferentes (F_Dest_Add).

6065: Endereço de destino inválido (F_Dest_Add).

6066: Endereço fonte inválido (F_Source_Add).

6067: Watchdog time inválido (F_WD_Time).

6068: Nível SIL Incorreto (F_SIL).

6069: Comprimento F-CRC incorreto (F_CRC_Length).

6070: Versão de parâmetro F incorreta (F_Par_Version).

6071: CRC erro para os para os parâmetros F (CRC1). O valor CRC transferido dos parâmetros F não corresponde aos valores calculados no driver PROFIsafe.

6072: A parametrização F é inconsistente.

6165: Um erro de comunicação foi identificado ao receber o telegrama PROFIsafe. A falha pode também ocorrer se um telegrama PROFIsafe for recebido após desligar a Control Unit ou após plugar o cabo PROFIBUS/PROFINET.

6166: Um erro de monitoramento de tempo (timeout) foi identificado ao receber o telegrama PROFIsafe.

Resolução: Para valores de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:

- verificar a comparação de dados cruzados que resultou em um STOP F.
- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Hydraulic Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 6:

- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Hydraulic Module
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 1000:

- verificar o terminal STO no Hydraulic Module (problemas de contato).
- PROFIsafe: corrigir os problemas de contato/falhas no mestre PROFIBUS/controlador PROFINET.
- verificar o cabeameto das entradas à prova de falhas no TM54F (problemas de contato).
- verificar o tempo de discrepância e, se necessário, aumentar (p9650/p9850).

Para valor de falha = 1001, 1002:

- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Hydraulic Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 1900, 1901, 1902:

- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software da Control Unit.
- substituir a Control Unit.

Para valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2003:

- verificar o tempo de discrepância e, se necessário, aumentar (p9650/p9850, p9652/p9852).
- verificar o cabeamento das entradas relevantes de segurança (SGE) (problemas de contato).
- verificar as causas para seleção do STO no r9772. Quando as funções SMM estiverem ativas (p9501 = 1), STO também pode ser selecionado usando essas funções.
- substituir o Hydraulic Module referente.

Nota:

Essa falha pode ser confirmada após a eliminação da causa da falha e após a seleção/desmarcação correta do STO.

Para valor de falha = 6000:

- - executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.

Verificar se há interferências na comunicação DRIVE-CLiQ entre ambos os canais de monitoramento e, se necessário, realizar uma rotina de diagnósticos nas respectivas interferências.

- aumentar as configurações de ciclo de relógio de monitoramento (p9500, p9511).
- atualizar firmware para a versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
- substituir a Control Unit.

Para valor de falha = 6064:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_Dest_Add no slave PROFIsafe.
- verificar a configuração do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) assim como a do Hydraulic Module (p9810).

Para valor de falha = 6065:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_Dest_Add no slave PROFIsafe. Não é permitido que o endereço de destino seja 0 ou FFFF!

Para valor de falha = 6066:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_Source_Add no slave PROFIsafe. Não é permitido que o endereço de destino seja 0 ou FFFF!

Para valor de falha = 6067:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_WD_Time no slave PROFIsafe. Não é permitido que o tempo de monitoramento seja 0!

Para valor de falha = 6068:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_SIL no slave da PROFIsafe. O nível SIL deve corresponder a SIL2!

Para valor de falha = 6069:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_CRC_Length no slave da PROFIsafe. A configuração do comprimento da CRC2 é 2-byte-CRC no modo V1 e 3-byte-CRC no modo V2!

Para valor de falha = 6070:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_Par_Version no slave da PROFIsafe. O valor para a versão do parâmetro F é 0 no modo V1 e 1 no modo V2!

Para valor de falha = 6071:

- verificar a configuração do valor dos parâmetros F e o parâmetro F CRC (CRC1) calculado a partir deste no slave PROFIsafe e, se necessário, atualizar.

Para valores de falha = 6072:

- verificar a configuração dos valores dos parâmetros F e, se necessário, corrigir.

As seguintes combinações são permitidas para os parâmetros F F_CRC_Length e F_Par_Version:

F_CRC_Length = 2-byte CRC e F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-byte CRC e F_Par_Version = 1

Para valor de falha = 6165:

- se ocorrer uma falha após acionar a Control Unit ou após conectar o cabo PROFIBUS/PROFINET, confirmar a falha.
- verificar a configuração e comunicação no slave PROFIsafe.
- verificar a configuração do valor para o parâmetro F F_WD_Time no slave PROFIsafe e, se necessário, aumentar.
- verificar se há um interferências na comunicação DRIVE-CLiQ entre ambos os canais de monitoramento e, se necessário, realizar uma rotina de diagnósticos para as respectivas interferências.
- verificar se todos os parâmetros F da unidade propulsora correspondem aos parâmetros F do host F.

Para valor de falha = 6166:

- verificar a configuração e comunicação no slave PROFIsafe.
- verificar a configuração do valor para o parâmetro F F_WD_Time no slave PROFIsafe e, se necessário, aumentar.
- avaliar a informação de diagnóstico no host F.
- verificar a conexão PROFIsafe.
- verificar se todos os parâmetros F da unidade propulsora correspondem aos parâmetros F do host F.

Nota:

CU: Control Unit

EP: Enable Pulses (habilitação de pulso)

ESR: Extended Stop and Retract (parada ampliada e retração)

MM: Motor Module

SGE: entrada relevante à segurança

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (corresponde à Categoria de Parada 1 de acordo com a EN60204)

STO: Safe Torque Off (torque desligado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201611 <Especificação do local>SI P1 (CU): Defeito em um canal de monitoramento

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função de acionamento integrado "Safety Integrated" no processador 1 detectou uma falha na comparação cruzada de dados dos dois canais de monitoramento e iniciou um STOP F.

Como resultado desta falha, após a transição parametrizada ter expirado (p9658), a falha F01600 (SI CU: STOP A iniciado) é relatada.

Valor de falha (r0949, valor decimal):

0: Solicitação de parada do outro canal de monitoramento.

1 ... 999:

Número de dados comparados que resultaram neste falha. Este número também é mostrado em r9795.

1: SI ciclo de monitoramento (r9780, r9880).

2: SI habilitar funções de segurança (p9601, p9801). A comparação de dados só é realizada para os bits suportados.

3: SI SGE tempo de discrepância de mudança (p9650, p9850).

4: SI período de transição STOP F para STOP A (p9658, p9858).

5: SI habilitar Safe Brake Control (p9602, p9802).

6: SI Habilitar movimento, funções relevantes de segurança (p9501, valor interno).

7: SI tempo de atraso STO para Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI endereço PROFIsafe (p9610, p9810).

9: SI tempo de debounce para STO/SBC/SS1 (p9651, p9851).

10: SI tempo de atraso para inicializar STO para ESR (p9697, p9897).

11: SI Modo Safe Brake Adapter, interconexão BICO (p9621, p9821).

12: SI Relé de Safe Brake Adapter ON time (p9622[0], p9822[0]).

13: SI Relé de Safe Brake Adapter OFF time (p9622[1], p9822[1]).

14: SI Seleção de PROFIsafe (p9611, p9811).

15: SI Resposta de falha de barramento PROFIsafe (p9612, p9812).

1000: Watchdog timer expirado.

Dentro do tempo de aprox. 5 x p9650, alternativamente, o seguinte foi definido:

- mudanças de sinal ocorreram continuamente no terminal EP do Motor Module com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

- via PROFIsafe/TM54F, STO (também como resposta subsequente) foi continuamente selecionado e desmarcado com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

- o cancelamento de pulso de segurança (r9723.9 - também como resposta subsequente) foi continuamente selecionado e desmarcado com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

1001, 1002: erro de inicialização, timer de alteração/ timer de controle.

1900: erro CRC no setor SAFETY.

1901: erro CRC o setor ITCM.

1902: sobrecarga no setor ITCM durante a operação.

1903: erro de parametrização interno durante cálculo CRC.

1950: temperatura do módulo fora do intervalo de temperatura permitido.

1951: temperatura do módulo não plausível.

2000: status da seleção STO diferente em ambos os canais de monitoramento.

2001: sinal de retorno do desligamento STO diferente em ambos os canais de monitoramento. Esse valor pode também ocorrer subsequentemente como resultado de outras falhas.

2002: status do timer de atraso SS1 diferente em ambos os canais de monitoramento (status do timer em p9650/p9850).

2003: status do terminal STO diferente em ambos os canais de monitoramento.

2004: status da seleção STO diferente em caso de Motor Modules conectados em paralelo.

2005: sinal de retorno do cancelamento de pulso de segurança diferente na Control Unit e em Motor Modules conectados em paralelo.

6000 ... 6999:

Falha no controle PROFIsafe.

No caso desses valores de falha, sinais de controle de Failsafe (Failsafe Values) são transferidos para as funções de segurança. Se "STOP B estiver parametrizado após falha de comunicação PROFIsafe" (p9612), a transmissão dos Failsafe Values é retardada.

6000: ocorreu uma falha grave na comunicação PROFIsafe.

6064 ... 6071: falha ao avaliar o parâmetro F. Os valores dos parâmetros F transferidos não correspondem aos valores esperados no controlador PROFIsafe.

6064: o endereço de destino e o endereço PROFIsafe são diferentes (F_Dest_Add).

6065: endereço de destino inválido (F_Dest_Add).

6066: endereço de origem inválido (F_Source_Add).

6067: valor de tempo de watchdog (monitoramento) inválido (F_WD_Time).

6068: nível SIL incorreto (F_SIL).

6069: comprimento F-CRC incorreto (F_CRC_Length).

6070: versão de parâmetro F incorreta (F_Par_Version).

6071: erro CRC nos parâmetros F (CRC1). O valor CRC transferido dos parâmetros F não corresponde aos valores calculados no controlador PROFIsafe.

6072: a parametrização F é inconsistente.

6165: um erro de comunicação foi detectado ao receber o telegrama PROFIsafe. O erro também pode ocorrer se um telegrama PROFIsafe inconsistente ou desatualizado tiver sido recebido depois de desligar e ligar a Control Unit ou depois de conectar o cabo PROFIBUS/PROFINET.

6166: um erro de monitoramento de tempo foi identificado ao receber o telegrama PROFIsafe.

Resolução: Para valores de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:

- verificar a comparação de dados cruzados que resultou em um STOP F.
- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 6:

- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Motor Module
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 1000:

- verificar o cabeamento do terminal EP no Motor Module (problemas de contato).
- PROFIsafe: corrigir os problemas de contato/falhas no mestre PROFIBUS/controlador PROFINET.
- verificar o cabeameto das entradas à prova de falhas no TM54F (problemas de contato).
- verificar o tempo de discrepância e, se necessário, aumentar (p9650/p9850).

Para valor de falha = 1001, 1002:

- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 1900, 1901, 1902:

- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software da Control Unit.
- substituir a Control Unit.

Para valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2003, 2004, 2005:

- verificar o tempo de discrepância e, se necessário, aumentar (p9650/p9850, p9652/p9852).
- verificar o cabeamento das entradas relevantes de segurança (SGE) (problemas de contato).
- verificação das causas para seleção do STO no r9772. Quando as funções SMM estiverem ativas (p9501 = 1), STO também pode ser selecionado usando essas funções.
- substituir o Motor Module referente.
- executar um diagnóstico para outras falhas pendentes e eliminar a causa.

Nota:

Essa falha pode ser confirmada após a eliminação da causa da falha e após a seleção/desmarcação correta do STO.

Para valor de falha = 6000:

- - executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.

Verificar se há interferências na comunicação DRIVE-CLiQ entre ambos os canais de monitoramento e, se necessário, realizar uma rotina de diagnósticos nas respectivas interferências.

- aumentar as configurações de ciclo de relógio de monitoramento (p9500, p9511).
- atualizar firmware para a versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
- substituir a Control Unit.

Para valor de falha = 6064:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_Dest_Add no slave PROFIsafe.
- verificar a configuração do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) assim como a do Motor Module (p9810).

Para valor de falha = 6065:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_Dest_Add no slave PROFIsafe. Não é permitido que o endereço de destino seja 0 ou FFFF!

Para valor de falha = 6066:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_Source_Add no slave PROFIsafe. Não é permitido que o endereço de destino seja 0 ou FFFF!

Para valor de falha = 6067:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_WD_Time no slave PROFIsafe. Não é permitido que o tempo de monitoramento seja 0!

Para valor de falha = 6068:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_SIL no slave da PROFIsafe. O nível SIL deve corresponder a SIL2!

Para valor de falha = 6069:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_CRC_Length no slave da PROFIsafe. A configuração do comprimento da CRC2 é 2-byte-CRC no modo V1 e 3-byte-CRC no modo V2!

Para valor de falha = 6070:

- verificar a configuração do valor no parâmetro F F_Par_Version no slave PROFIsafe. O valor para a versão do parâmetro F é 0 no modo V1 e 1 no modo V2!

Para valor de falha = 6071:

- verificar a configuração do valor dos parâmetros F e o parâmetro F CRC (CRC1) calculado a partir deste no slave PROFIsafe e, se necessário, atualizar.

Para valores de falha = 6072:

- verificar a configuração dos valores dos parâmetros F e, se necessário, corrigir.

As seguintes combinações são permitidas para os parâmetros F F_CRC_Length e F_Par_Version:

F_CRC_Length = 2-byte CRC e F_Par_Version = 0

F_CRC_Length = 3-byte CRC e F_Par_Version = 1

Para valor de falha = 6165:

- se ocorrer uma falha após acionar a Control Unit ou após conectar o cabo PROFIBUS/PROFINET, confirmar a falha.
- verificar a configuração e comunicação no slave PROFIsafe.
- verificar a configuração do valor para o parâmetro F F_WD_Time no slave PROFIsafe e, se necessário, aumentar.
- verificar se há um interferências na comunicação DRIVE-CLiQ entre ambos os canais de monitoramento e, se necessário, realizar uma rotina de diagnósticos para as respectivas interferências.
- verificar se todos os parâmetros F da unidade propulsora correspondem aos parâmetros F do host F.

Para valor de falha = 6166:

- verificar a configuração e comunicação no slave PROFIsafe.
- verificar a configuração do valor para o parâmetro F F_WD_Time no slave PROFIsafe e, se necessário, aumentar.
- avaliar a informação de diagnóstico no host F.
- verificar a conexão PROFIsafe.
- verificar se todos os parâmetros F da unidade propulsora correspondem aos parâmetros F do host F.

Nota:

CU: Control Unit

EP: Enable Pulses (habilitação de pulso)

ESR: Extended Stop and Retract (parada ampliada e retração)

MM: Motor Module

SGE: entrada relevante à segurança

SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring

SS1: Safe Stop 1 (parada segura 1)

STO: Safe Torque Off (torque desligado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201612 <Especificação do local>SI P1 (CU): Entradas STO diferentes em módulos de potência ligados em paralelo

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento na Control Unit (CU) detectou diferentes estados das entradas STO associadas com AND nos módulos de potência e disparou a função STOP F.

Como consequência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9658) parametrizado, é indicada a falha F01600 (SI CU: STOP A ativado).

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Imagem binária das entradas digitais da Control Unit que foram utilizadas como fonte de sinais para a função "Torque desativado com segurança".

Resolução: - checar o tempo de tolerância da comutação SGE e eventualmente aumentar o valor (p9650).
- checar o cabeamento das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
Nota:
CU: Control Unit
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201620 <Especificação do local>SI P1 (CU): Torque desativado com segurança ativo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A função "Torque com segurança desativado" (STO) das funções básicas foi selecionada na Control Unit pelo terminal de entrada e está ativa.
Nota:
- Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada Safety.
- Esta mensagem não é apresentada quando o STO é selecionado utilizando as Funções estendidas.

Resolução: Nenhum necessário.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201621 <Especificação do local>SI P1 (CU): Safe Stop 1 ativo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada na Control Unit (CU) e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação parada Safety.

Resolução: Nenhum necessário.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (parada segura 1)

201625 <Especificação do local>SI P1 (CU): O sinal de vida nos dados de Safety está com falha

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro no sinal de vida dos dados do Safety entre os dois canais de monitoramento e disparou o STOP A.

- A comunicação DRIVE-CLiQ foi interrompida ou falhou.
- Ocorreu um estouro do intervalo de tempo do software do Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:

- Ativar e desativar novamente o STO.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre os dois canais de monitoramento e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
- Desativar as funções de acionamento dispensáveis.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).

Nota:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)

201630 <Especificação do local>SI P1 (CU): Controle de frenagem com falha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" do drive integrado na Control Unit (CU) detectou uma falha de controle de freio e um STOP A foi iniciado.

- o cabo do motor não está corretamente protegido.
- defeito no circuito de controle de freio do Motor Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

10, 11:

Falha na operação "abrir o freio de retenção".

- Parâmetro p1278 ajustado incorretamente.
- Nenhum freio conectado ou dano na fiação (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).
- Falha de aterramento no cabo de freio.

20:

Falha no estado "freio aberto".

- Curto-circuito no enrolamento do freio.

30, 31:

Falha na operação "fechar o freio de retenção".

- Nenhum freio conectado ou danos na fiação (se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).
- Curto-circuito no enrolamento do freio.

40:

Falha no estado "freio fechado".

50:

Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module (diagnóstico de controle de freio).

80:

Safe Brake Adapter.

Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module (controle de freio).

90:

Freio liberado para finalidade de serviço (X4).

Resolução:

- verifique o parâmetro p1278 (para SBC, somente p1278 = 0 é permitido).
- para uma conexão paralela, verifique a configuração do grupo de dados do módulo de potência para controlar o freio de retenção (p7015).
- selecione Safe Torque Off e desmarque novamente.
- verifique a conexão de freio de retenção do motor.
- verifique a função do freio de retenção do motor.
- verifique se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, realize uma rotina de diagnósticos para as falhas identificadas.
- verifique se o projeto de gabinete elétrico e roteamento de cabo estão de acordo com os regulamentos da EMC (por exemplo, a proteção do cabo do motor e dos condutores de freio são conectados com a placa de conexão de proteção e os conectores de motor estão firmemente parafusados à caixa).
- substitua o Motor Module envolvido.

Operação com o Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter:

- verifique a conexão Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.
- Substitua o Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.

Nota:

CU: Control Unit

SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)

SI: Safety Integrated

201631 <Especificação do local>SI P1 (CU): Configuração de freio de parada de motor/SBC inconsistente

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Uma configuração inadequada do freio de retenção do motor e do SBC foi detectada.
As seguintes configurações podem resultar nesta mensagem:
- "Nenhum freio de retenção do motor está disponível" (p1215 = 0) e "SBC" habilitado (p9602 = 1).
- "Freio de retenção do motor como controle de sequência, conexão via BICO" (p1215 = 3) e "SBC" habilitado (p9602 = 1).

Resolução: Verificar a parametrização do freio de retenção do motor e do SBC e corrigir.
Nota:
SBC: Safe Brake Control (controle de freio seguro)
Veja também: p1215, p9602, p9802

201632 <Especificação do local>SI P1 (CU): Ativação/resposta da válvula de fechamento com falha

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento na Control Unit (canal de monitoramento 1) detectou um erro no controle e resposta da válvula de fechamento e disparou o STOP A.
Possíveis causas:
- A válvula de fechamento não está conectada ou conectada incorretamente (X272).
- Resposta da válvula de fechamento não conectada ou conectada incorretamente (X281/X282).
- Resposta da válvula de fechamento ajustada incorretamente (p9626/p9826).
- Válvula de fechamento com defeito.
- Hydraulic Module com defeito.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10, 11:
Falha no processo "Abrir válvula de fechamento".
20:
Erro na condição "Válvula de fechamento aberta".
30, 31:
Falha no processo "Fechar válvula de fechamento".
40:
Erro na condição "Válvula de fechamento fechada".
50, 80:
Erro na ativação/resposta da válvula de fechamento ou falha na comunicação entre a Control Unit e o Hydraulic Module.

Resolução:
- Verificar a conexão da válvula de fechamento (X272).
- Verificar a conexão das respostas da válvula de fechamento (X281, X282).
- Verificar a configuração da resposta da válvula de fechamento (p9626/p9826).
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (p. ex. uso de cabos blindados e colocação de proteção blindada).
- Se necessário, substituir a válvula de fechamento.
- Se necessário, substituir o Hydraulic Module.

Veja também: p9626, p9826

201640 <Especificação do local>SI P1 (CU): Detectada a substituição de componentes e confirmação/salvamento necessário

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: "Safety Integrated" identificou que um componente foi substituído.
Não é mais possível operar o acionamento privado sem falha.
Quando as funções Safety estão ativas, depois de um componente ter sido substituída é necessário realizar um teste de aceitação parcial.
Valor de falha (r0949, valor binário):
Bit 0 = 1:
Foi identificado que a Control Unit foi substituída.
Bit 1 = 1:
Foi identificado que o Motor Module/Hydraulic Module foi substituído.
Bit 2 = 1:
Foi identificado que o Power Module foi substituído.
Bit 3 = 1:
Foi identificado que o Sensor Module canal 1 foi substituído.
Bit 4 = 1:
Foi identificado que o Sensor Module canal 2 foi substituído.
Bit 5 = 1:
Foi identificado que o Sensor canal 1 foi substituído.
Bit 6 = 1:
Foi identificado que o Sensor canal 2 foi substituído

Resolução: - acknowledge component replacement (p9702 = 29).
- save all parameters (p0977 = 1 or p0971 = 1 or "copy RAM to ROM").
- acknowledge fault (e.g. binector input p2103).
Nota:
além da falha, os bits de disgnóstico r9776.2 e r9776.3 são definidos.
Veja também: p9702, r9776

201640 <Especificação do local>SI P1 (CU): Detectada a substituição de componentes e confirmação/salvamento necessário

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: "Safety Integrated" identificou que um componente foi substituído.
Substituir o componente significa que o "Global checksum" do "Safety relevante do hardware" mudou. Não é mais possível operar o acionamento privado sem falha.
Quando as funções Safety estão ativas, depois de um componente ter sido substituído é necessário realizar um teste de aceitação parcial.
Valor de falha (r0949, valor binário):
Bit 0 = 1:
Foi identificado que a Control Unit foi substituída.
Bit 1 = 1:
Foi identificado que o Motor Module/Hydraulic Module foi substituído.
Bit 2 = 1:
Foi identificado que o Power Module foi substituído.
Bit 3 = 1:
Foi identificado que o Sensor Module canal 1 foi substituído.
Bit 4 = 1:
Foi identificado que o Sensor Module canal 2 foi substituído.
Bit 5 = 1:
Foi identificado que o Sensor canal 1 foi substituído.
Bit 6 = 1:
Foi identificado que o Sensor canal 2 foi substituído

Resolução: - acknowledge component replacement (p9702 = 29).
- save all parameters (p0977 = 1 or p0971 = 1 or "copy RAM to ROM").
- acknowledge fault (e.g. binector input p2103).
Nota:
além da falha, os bits de disgnóstico r9776.2 e r9776.3 são definidos.
Veja também: p9702, r9776

201641 <Especificação do local>SI P1 (CU): Detectada a substituição de componentes e salvamento necessário

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: "Safety Integrated" detectou uma substituição de componentes.
Não é mais disparada nenhuma reação de falha e dessa forma a operação do respectivo acionamento não é mais restringida.
Com as funções de Safety ativas, a realização de um teste de aprovação parcial é necessária após uma substituição de componentes.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 = 1:
Foi detectada a substituição da Control Unit.
Bit 1 = 1:
Foi detectada a substituição do Motor Module/Hydraulic Module.
Bit 2 = 1:
Foi detectada a substituição do Power Module.
Bit 3 = 1:
Foi detectada a substituição do Sensor Module do canal 1.
Bit 4 = 1:
Foi detectada a substituição do Sensor Module do canal 2.
Bit 5 = 1:
Foi detectada a substituição do sensor do canal 1.
Bit 6 = 1:
Foi detectada a substituição do sensor do canal 2.

Resolução: - salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- reconhecer falha (ex. entrada de binector p2103).
Veja também: r9776

201641 <Especificação do local>SI P1 (CU): Detectada a substituição de componentes e salvamento necessário

Objeto de acionamento: TM54F_MA

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento detectou a substituição de um Terminal Module 54F (TM54F).

Resolução: - salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- reconhecer falha (ex. entrada de binector p2103).
Veja também: r9776

201641 <Especificação do local>SI P1 (CU): Detectada a substituição de componentes e salvamento necessário

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: "Safety Integrated" identificou que um componente foi substituído.
Substituir o componente não troca a "Global checksum" do "Safety relevante de hardware". Não é mais possível operar o acionamento privado sem falha.
Quando as funções Safety estão ativas, depois de um componente ter sido substituído é necessário realizar um teste de aceitação parcial.
Valor de falha (r0949, valor binário):
Bit 0 = 1:
Foi identificado que a Control Unit foi substituída.
Bit 1 = 1:
Foi identificado que o Motor Module/Hydraulic Module foi substituído.
Bit 2 = 1:
Foi identificado que o Power Module foi substituído.
Bit 3 = 1:
Foi identificado que o Sensor Module canal 1 foi substituído.
Bit 4 = 1:
Foi identificado que o Sensor Module canal 2 foi substituído.
Bit 5 = 1:
Foi identificado que o Sensor canal 1 foi substituído.
Bit 6 = 1:
Foi identificado que o Sensor canal 2 foi substituído

Resolução: - salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou p0971 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- reconhecer falha (ex. entrada de binector p2103).
Veja também: r9776

201649 <Especificação do local>SI P1 (CU): Erro de software interno

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated na Control Unit.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - Executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos componentes.
- Recomissionar a função "Safety Integrated" e executar o POWER ON.
- Atualizar o Firmware da Control Unit para uma versão mais recente.
- Entrar em contato com o Suporte Técnico.
- Substituir a Control Unit.
Observação:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201650 <Especificação do local>SI P1 (CU): Teste de aprovação necessário

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no canal de monitoramento 1 requer um teste de aprovação.

Nota:

Esta falha resulta em um STOP A confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

130: Parâmetros Safety para canal de monitoramento 2 não disponíveis.

Nota:

Este valor de falha sempre é disparado durante o primeiro comissionamento do Safety Integrated.

1000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 1 não são idênticas (inicialização).

- Por causa da alteração do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) que o tempo de ciclo foi adaptado às Safety Integrated Basic Functions (r9780).
- Pelo menos um dos dados controlados pela soma de verificação apresentou defeito.
- Parâmetro Safety configurado como offline e carregado na Control Unit.

2000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 1 não são idênticas (modo de comissionamento).

- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 1 não foi especificada corretamente (p9799 diferente de r9798).
- Na desativação das funções de segurança não foi desativado o p9501 ou o p9503.

2001: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 2 não são idênticas (modo de comissionamento).

- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 2 não foi especificada corretamente (p9899 diferente de r9898).
- Na desativação das funções de segurança não foi desativado o p9501 ou o p9503.

2002: A habilitação das funções seguras diverge entre os dois canais de monitoramento (p9601 diferente de p9801).

2003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety.

2004: Teste de aprovação necessário por causa do download de um projeto com funções de Safety habilitadas.

2005: O Safety Logbook detectou uma alteração na soma de verificação funcional do Safety. É necessário um teste de aprovação.

2010: A habilitação do controle de frenagem seguro diverge entre os dois canais de monitoramento (p9602 diferente de p9802).

2020: Erro ao salvar os parâmetros de Safety para canal de monitoramento 2.

3003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety associado ao hardware.

3005: O Safety Logbook detectou uma alteração na soma de verificação de Safety associada ao hardware. É necessário um teste de aprovação.

9999: Reação subsequente de outra falha Safety ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Resolução: Sobre o valor de falha = 130:

- Executar o comissionamento do Safety.

Sobre o valor de falha = 1000:

- Verificar o tempo de ciclo para as Safety Integrated Basic Functions (r9780) e corrigir a soma de verificação teórica (p9799).
- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
- Ativar os parâmetros de Safety no respectivo acionamento com o STARTER (alterar as configurações, copiar os parâmetros, depois ativar as configurações).

Sobre o valor de falha = 2000:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 1 e corrigir a soma de verificação teórica (p9799).

Sobre o valor de falha = 2001:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 2 e corrigir a soma de verificação teórica (p9899).

Sobre o valor de falha = 2002:

- Verificar a habilitação das funções seguras nos dois canais de monitoramento (p9601 = p9801).

Sobre o valor de falha = 2003, 2004, 2005:

- Executar o teste de aprovação e gerar o protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Note:

A falha com o valor de falha 2005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.

Sobre o valor de falha = 2010:

- Verificar o controle de frenagem seguro nos dois canais de monitoramento (p9602 = p9802).

Sobre o valor de falha = 2020:

- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 3003:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Sobre o valor de falha = 3005:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

A falha com o valor de falha 3005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.

Sobre o valor de falha = 9999:

- Executar o diagnóstico para as demais falhas de Safety pendentes.

Nota:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)

Veja também: p9799, p9899

201650 <Especificação do local>SI P1 (CU): Teste de aprovação necessário

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no canal de monitoramento 1 requer um teste de aprovação.

Nota:

Esta falha resulta em um STOP A confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

130: Parâmetros Safety para canal de monitoramento 2 não disponíveis.

Nota:

Este valor de falha sempre é disparado durante o primeiro comissionamento do Safety Integrated.

1000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 1 não são idênticas (inicialização).

- Por causa da alteração do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) que o tempo de ciclo foi adaptado às Safety Integrated Basic Functions (r9780).
- Pelo menos um dos dados controlados pela soma de verificação apresentou defeito.
- Parâmetro Safety configurado como offline e carregado na Control Unit.

2000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 1 não são idênticas (modo de comissionamento).

- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 1 não foi especificada corretamente (p9799 diferente de r9798).
- Na desativação das funções de segurança não foi desativado o p9501 ou o p9503.

2001: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 2 não são idênticas (modo de comissionamento).

- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 2 não foi especificada corretamente (p9899 diferente de r9898).
- Na desativação das funções de segurança não foi desativado o p9501 ou o p9503.

2002: A habilitação das funções seguras diverge entre os dois canais de monitoramento (p9601 diferente de p9801).

2003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety.

2004: Teste de aprovação necessário por causa do download de um projeto com funções de Safety habilitadas.

2005: O Safety Logbook detectou uma alteração na soma de verificação funcional do Safety. É necessário um teste de aprovação.

2020: Erro ao salvar os parâmetros de Safety para canal de monitoramento 2.

3003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety associado ao hardware.

3005: O Safety Logbook detectou uma alteração na soma de verificação de Safety associada ao hardware. É necessário um teste de aprovação.

9999: Reação subsequente de outra falha Safety ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Resolução: Sobre o valor de falha = 130:

- Executar o comissionamento do Safety.

Sobre o valor de falha = 1000:

- Verificar o tempo de ciclo para as Safety Integrated Basic Functions (r9780) e corrigir a soma de verificação teórica (p9799).
- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
- Ativar os parâmetros de Safety no respectivo acionamento com o STARTER (alterar as configurações, copiar os parâmetros, depois ativar as configurações).

Sobre o valor de falha = 2000:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 1 e corrigir a soma de verificação teórica (p9799).

Sobre o valor de falha = 2001:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 2 e corrigir a soma de verificação teórica (p9899).

Sobre o valor de falha = 2002:

- Verificar a habilitação das funções seguras nos dois canais de monitoramento (p9601 = p9801).

Sobre o valor de falha = 2003, 2004, 2005:

- Executar o teste de aprovação e gerar o protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

A falha com o valor de falha 2005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.

Sobre o valor de falha = 2020:

- Executar novamente o comissionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 3003:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Sobre o valor de falha = 3005:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

A falha com o valor de falha 3005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.

Sobre o valor de falha = 9999:

- Executar o diagnóstico para as demais falhas de Safety pendentes.

Nota:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)

Veja também: p9799, p9899

201651 <Especificação do local>SI P1 (CU): A sincronização dos intervalos de tempo do Safety falhou

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" requer uma sincronização dos intervalos de tempo de Safety entre os dois canais de monitoramento, assim como entre a Control Unit e o sistema de comando superior. Esta sincronização falhou.
Nota:
A falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
121:
- Com o Safety Integrated de SINUMERIK habilitado, foi executada uma reinicialização na CU/NX no lado do acionamento.
- Com o Safety Integrated de SINUMERIK habilitado, foi ativada a função "Restabelecer os ajustes de fábrica" em um objeto de acionamento da CU e disparada uma inicialização no lado do acionamento.
150:
- Falha na sincronização com o PROFIBUS-Master.
Todos os demais valores:
- Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Veja também: p9510

Resolução: Sobre o valor de falha = 121:
- Executar o POWER ON/inicialização no sistema de comando superior e no SINAMICS.
Sobre o valor de falha = 150:
- Controlar o ajuste do p9510 (SI Motion PROFIBUS-Master sincronizado) e corrigir, se necessário.
De modo geral:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do sistema de comando superior.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201652 <Especificação do local>SI P1 (CU): Ciclo de monitoração não permitido

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um dos ciclos de monitoramento do Safety Integrated não é permitido.

- O ciclo de monitoramento integrado em acionamento não pode ser mantido por causa das condições de comunicação requeridas no sistema.
- O ciclo de monitoramento para os monitoramentos de movimento seguros é inadmissível (p9500).
- O ciclo de coleta de valores reais para os monitoramentos de movimento seguros é inadmissível (p9511).
- O tempo de amostragem para o controlador de corrente não pode ser suportado (p0112, p0115[0]).

Nota:

A falha gera um STOP A não confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Para monitoramento de movimento não habilitado (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) aplica-se o seguinte:

- Ajuste mínimo para o ciclo de monitoramento (em µs).

Para monitoramento de movimento habilitado (p9601.2 = p9801.2 = 1 e/ou p9501 > 0) aplica-se o seguinte:

100:

- Não foi encontrado nenhum ciclo de monitoramento compatível.
- Foi configurado um ciclo de coleta de valores reais inadmissível para S120M (p9511).

101:

- O ciclo de monitoramento não é um múltiplo inteiro do ciclo de coleta de valores reais.

102:

- Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo de coleta de valores reais para o Hydraulic Module.

103:

- Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo de coleta de valores reais para o Sensor Module.

104, 105:

- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) é maior que 1 ms na operação com o PROFIBUS não sincronizado.
- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) é maior do que o ciclo DP durante a operação com o PROFIBUS sincronizado.
- O ciclo DP não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

106:

- O ciclo de monitoramento não coincide com o ciclo de monitoramento do TM54F.

107:

- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) é menor que o múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

108:

- O ciclo de coleta de valores reais parametrizado não pode ser configurado neste componente.

111:

- O ciclo de monitoramento não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

112:

- Um ciclo de coleta de valores reais p9511 = 0 não é permitido com a atual configuração.

202:

- O tempo de amostragem do controlador de corrente está ajustado em zero (p0115[0]).

Resolução: Para monitoramento de SI integrado em acionamento e habilitado (p9601/p9801 > 0):

- Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.

Para monitoramento de movimento habilitado (p9501 > 0):

- Corrigir o ciclo de monitoramento (p9500) e executar o POWER ON.

Sobre o valor de falha = 100:

- Para o S120M deve-se ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 = 0.

Sobre o valor de falha = 101:

- O ciclo de coleta de valores reais corresponde ao ciclo do controlador de posição/ciclo do DP (configuração de fábrica).
- Para as funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento (p9601/p9801Bit 2 = 1) o ciclo de coleta de valores reais pode ser parametrizado diretamente no p9511/p9311.

Sobre o valor de falha = 104, 105:

- Configurar um ciclo de coleta de valores reais próprio no p9511.
- Restringir a operação com no máximo dois acionamentos vetoriais. Para configuração padrão no p0112 e p0115, o tempo de amostragem do controlador de corrente será reduzido automaticamente para 250 µs. Se os valores padrão foram alterados, então o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0112, p0115) deve ser ajustado apropriadamente.
- Aumentar o ciclo DP durante a operação do PROFIBUS sincronizado de modo a obter uma relação de ciclo inteira do ciclo DP em relação ao tempo de amostragem do controlador de corrente de no mínimo 4:1. Recomenda-se uma relação de ciclo de pelo menos 8:1.
- Para a versão de Firmware 2.5 deve-se garantir que o acionamento seja configurado com o parâmetro p9510 = 1 (operação sincronizada).

Sobre o valor de falha = 106:

- Ajustar igualmente os parâmetros para os ciclos de monitoramento (p10000 e p9500/p9300).

Sobre o valor de falha = 107:

- Ajustar um ciclo de coleta de valores reais compatível com o ciclo de controlador de corrente (p9511 >= 4 * p0115[0], recomenda-se 8 * p0115[0]).

Nota:

Um ciclo de coleta de valores reais (p9511) ajustado com um valor muito baixo pode disparar esporadicamente as mensagens de Safety C01711/C30711 com o valor de mensagem 1020 ou 1021.

Sobre o valor de falha = 108:

- Ajustar um ciclo de coleta de valores reais apropriado no p9511.
- Se o ciclo DP for utilizado como ciclo de coleta de valores reais (p9511 = 0) na operação com o PROFIBUS sincronizado, então deve ser configurado um ciclo DP apropriado. Este deve ser ajustado abaixo de 8 ms. Se isto não for possível, o p9511 deve ser ajustado para o ciclo de coleta de valores reais desejado (< 8 ms).
- No SIMOTION D410-2 deve ser configurado um múltiplo apropriado do ciclo DP (p. ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). Caso contrário, o ciclo deverá ser configurado abaixo de 8ms.

Sobre o valor de falha = 111:

- Ajustar o ciclo de monitoramento no p9500 como um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

Sobre o valor de falha = 112:

- Ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 para o valor desejado (diferente de zero).

Sobre o valor de falha = 202:

- Ajustar o tempo de amostragem do controlador de corrente para um valor coerente (p0115[0]).

Nota:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

201652 <Especificação do local>SI P1 (CU): Ciclo de monitoração não permitido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um dos ciclos de monitoramento do Safety Integrated não é permitido.

- O ciclo de monitoramento integrado em acionamento não pode ser mantido por causa das condições de comunicação requeridas no sistema.
- O ciclo de monitoramento para os monitoramentos de movimento seguros é inadmissível (p9500).
- O ciclo de coleta de valores reais para os monitoramentos de movimento seguros é inadmissível (p9511).
- O tempo de amostragem para o controlador de corrente não pode ser suportado (p0112, p0115[0]).

Nota:

A falha gera um STOP A não confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Para monitoramento de movimento não habilitado (p9601.2 = p9801.2 = 0, p9501 = 0) aplica-se o seguinte:

- Ajuste mínimo para o ciclo de monitoramento (em µs).

Para monitoramento de movimento habilitado (p9601.2 = p9801.2 = 1 e/ou p9501 > 0) aplica-se o seguinte:

100:

- Não foi encontrado nenhum ciclo de monitoramento compatível.
- Foi configurado um ciclo de coleta de valores reais inadmissível para S120M (p9511).

101:

- O ciclo de monitoramento não é um múltiplo inteiro do ciclo de coleta de valores reais.
- SINAMICS S120M: o monitoramento de ciclo (p9500) não é um número inteiro de 2ms.

102:

- Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo de coleta de valores reais para o Motor Module.

103:

- Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo de coleta de valores reais para o Sensor Module.

104, 105:

- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) é maior que 1 ms na operação com o PROFIBUS não sincronizado.
- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) é maior do que o ciclo DP durante a operação com o PROFIBUS sincronizado.
- O ciclo DP não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

106:

- O ciclo de monitoramento não coincide com o ciclo de monitoramento do TM54F.

107:

- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) é menor que o múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

108:

- O ciclo de coleta de valores reais parametrizado não pode ser configurado neste componente.

109:

- Se as funções de monitoramento de movimento foram parametrizadas sem encoder (p9506), então o ciclo de coleta de valores reais (p9511) deve ser igual ao ciclo do controlador de corrente (p0115[0]).

Para SINAMICS S110: se as funções de monitoramento de movimento foram parametrizadas sem encoder (p9506), então o ciclo de coleta de valores reais p9511 deve ser = 250 µs.

110:

- O ciclo de coleta de valores reais (p9511) no Safety com encoder (p9506 = 0) é menor que 2 ms nesta Control Unit (p. ex. CU305).

111:

- O ciclo de monitoramento não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

112:

- Um ciclo de coleta de valores reais p9511 = 0 em um objeto de acionamento de um Double Motor Module não é permitido com a atual configuração.

200, 201:

- S120M: O ciclo de monitoramento não pode ser mantido por causa das condições requeridas no sistema.

202:

- O tempo de amostragem do controlador de corrente está ajustado em zero (p0115[0]).

Resolução: Para monitoramento de SI integrado em acionamento e habilitado (p9601/p9801 > 0):

- Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.

Para monitoramento de movimento habilitado (p9501 > 0):

- Corrigir o ciclo de monitoramento (p9500) e executar o POWER ON.

Sobre o valor de falha = 100:

- Para o S120M deve-se ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 = 0.

Sobre o valor de falha = 101:

- O ciclo de coleta de valores reais corresponde ao ciclo do controlador de posição/ciclo do DP (configuração de fábrica).

- Para as funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento (p9601/p9801Bit 2 = 1) o ciclo de coleta de valores reais pode ser parametrizado diretamente no p9511/p9311.

-SINAMICS S120M: ajustar o ciclo de monitoramento (p9500) para um número inteiro múltiplo de 2 ms.

Sobre o valor de falha = 104, 105:

- Configurar um ciclo de coleta de valores reais próprio no p9511.

- Restringir a operação com no máximo dois acionamentos vetoriais. Para configuração padrão no p0112 e p0115, o tempo de amostragem do controlador de corrente será reduzido automaticamente para 250 µs. Se os valores padrão foram alterados, então o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0112, p0115) deve ser ajustado apropriadamente.

- Aumentar o ciclo DP durante a operação do PROFIBUS sincronizado de modo a obter uma relação de ciclo inteira do ciclo DP em relação ao tempo de amostragem do controlador de corrente de no mínimo 4:1. Recomenda-se uma relação de ciclo de pelo menos 8:1.

- Para a versão de Firmware 2.5 deve-se garantir que o acionamento seja configurado com o parâmetro p9510 = 1 (operação sincronizada).

Sobre o valor de falha = 106:

- Ajustar igualmente os parâmetros para os ciclos de monitoramento (p10000 e p9500/p9300).

Sobre o valor de falha = 107:

- Ajustar um ciclo de coleta de valores reais compatível com o ciclo de controlador de corrente (p9511 >= 4 * p0115[0], recomenda-se 8 * p0115[0]).

Nota:

Um ciclo de coleta de valores reais (p9511) ajustado com um valor muito baixo pode disparar esporadicamente as mensagens de Safety C01711/C30711 com o valor de mensagem 1020 ou 1021.

Sobre o valor de falha = 108:

- Ajustar um ciclo de coleta de valores reais apropriado no p9511.

- Se o ciclo DP for utilizado como ciclo de coleta de valores reais (p9511 = 0) na operação com o PROFIBUS sincronizado, então deve ser configurado um ciclo DP apropriado. Este deve ser ajustado abaixo de 8 ms. Se isto não for possível, o p9511 deve ser ajustado para o ciclo de coleta de valores reais desejado (< 8 ms).

- No SIMOTION D410-2 deve ser configurado um múltiplo apropriado do ciclo DP (p. ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). Caso contrário, o ciclo deverá ser configurado abaixo de 8ms.

Sobre o valor de falha = 109:

- Configurar o ciclo de coleta de valores reais no p9511 igual ao ciclo do controlador de corrente (p0115[0]).

Para SINAMICS S110: Ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 = 250 µs.

Sobre o valor de falha = 110:

- Configurar o ciclo de coleta de valores reais no p9511 maior ou igual a 2 ms.

Sobre o valor de falha = 111:

- Ajustar o ciclo de monitoramento no p9500 como um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

Sobre o valor de falha = 112:

- Ajustar o ciclo de coleta de valores reais p9511 para o valor desejado (diferente de zero).

Sobre o valor de falha = 200, 201:

- Aumentar o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

- Se necessário, reduzir o número de componentes no respectivo chicote DRIVE-CLiQ e/ou distribuir os componentes em várias tomadas DRIVE-CLiQ.

Sobre o valor de falha = 202:

- Ajustar o tempo de amostragem do controlador de corrente para um valor coerente (p0115[0]).

Nota:

CU: Control Unit

MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201653 <Especificação do local>SI P1 (CU): Configuração de PROFIBUS/PROFINET incorreta

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração do PROFIBUS/PROFINET para operação das funções de monitoração do Safety Integrated com um comando de nível superior (SINUMERIK ou F-PLC) está incorreta.

Nota:

Para funções Safety que foram habilitadas, esta falha resulta em um STOP A que não é confirmável.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

200: Não foi configurado nenhum Safety-Slot para os dados de recepção do comando.

210, 220: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do comando possui um formato desconhecido.

230: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do F-PLC possui um tamanho incorreto.

231: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do F-PLC possui um tamanho incorreto.

240: O Safety-Slot configurado para os dados de recepção do SINUMERIK possui tamanho incorreto.

250: Um slot PROFIsafe está configurado n maior level de controle F, entretanto PROFIsafe não é permitido neste acionamento.

300: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao comando não foram configurados.

310, 320: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao comando possui um tamanho incorreto.

330: O Safety-Slot configurado para os dados de envio ao SINUMERIK possui um tamanho incorreto.

331: O Safety-Slot configurado para os dados de envio para o F-PLC tem tamanho incorreto.

340: O Safety-Slot configurado para os dados de envio para o SINUMERIK tem tamanho incorreto.

400: O número do telegrama no F-PLC não corresponde à parametrização no acionamento.

Resolução: No geral aplica-se o seguinte:

- Verificar a configuração do PROFIBUS/PROFINET para o Safety-Slot no lado Master e corrigir, se necessário.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para o valor de falha = 250:

- Remover a configuração de PROFIsafe no sistema de comando F superior ou habilitar o PROFIsafe no acionamento.

Para o valor de falha = 231, 331:

- Parametrizar no acionamento o telegrama de PROFIsafe (p9611/p9811) compatível com o ajuste no F-PCL e com o ajuste no p60022.
- Configurar no F-PC o telegrama de PROFIsafe compatível com a parametrização (p9611/p9811).

201654 <Especificação do local>SI P1 (CU): Configuração de PROFIsafe divergente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A configuração do telegramaaa PROFIsafe em controle de alto nível (F-PLC) não corresponde com a parametrização no drive.
Nota:
Esta mensagem não resulta em resposta de parada Safety.
Alarme (r2124, representação decimall):
1;
Um telegramaaa PROFIsafe é configurado no controle de alto nível; no entanto, o PROFIsafe não está habilitado no drive (p9601.3).
2:
O PROFIsafe é parametrizado no drive; no entanto, um telegramaaa PROFIsafe não foi configurado no controle de alto nível.

Resolução: O seguinte se aplica:
- verifique e, se necessário, corrija a configuração PROFIsafe em controle de alto nível.
Para valor de alarme = 1:
- remova o PROFIsafe configurando o controle F de alto nível ou habilitando o PROFIsafe no drive.
Para valor de alarme = 2:
- configure o telegramaaa PROFIsafe para corresponder à parametrização no controle F de alto nível.

201655 <Especificação do local>SI P1 (CU): Equalização das funções de monitoramento

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante a comparação das funções de monitoramento do Safety Integrated nos dois canais de monitoramento. Não foi possível determinar um conjunto comum de funções de monitoramento de SI com suporte.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- As versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor/Hydraulic Module são incompatíveis.
Nota:
Esta falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201656 <Especificação do local>SI CU: Parâmetros do canal de monitoramento 2 com erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante o acesso aos parâmetros do Safety Integrated para o canal de monitoramento 2 na memória não volátil.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
129:
- Os parâmetros de Safety para o canal de monitoramento 2 estão corrompidos.
- Acionamento com funções de segurança habilitadas possivelmente copiado de forma offline com a ferramenta de comissionamento e o projeto baixado.
131: Erro de software interno do Motor Module/Hydraulic Module.
132: Falhas de comunicação durante o upload e o download dos parâmetros de Safety para o canal de monitoramento 2.
255: Erro de software interno da Control Unit.

Resolução: - Executar um novo comissionamento do Safety.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Sobre o valor de falha = 129:
- Ativar o modo de comissionamento do Safety (p0010 = 95).
- Adaptar o endereço de PROFIsafe (p9610).
- Inicializar a função de cópia para parâmetros SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar a alteração de dados (p9701 = DC hex).
- Encerrar o modo de comissionamento do Safety (p0010 = 0).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Sobre o valor de falha = 132:
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201657 <Especificação do local>SI P1 (CU): número PROFIsafe telegramaa inválido

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Telegrama PROFIsafe ajustado em p9611 inválido.
Quando PROFIsafe está habilitado (p9601.3 = 1), um número de telegrama maior que zero deve ser inserido em p9611.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.
Veja também: p9611, p60022

Resolução: Verifique o ajuste do número do telegramaaa (p9611).

201658 <Especificação do local>SI P1 (CU): número de telegramaaa PROFIsafe diferente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O número do telegramaaa PROFIsafe é diferentemente ajustado em p9611 e p60022.
Para p9611 diferente de 998, o seguinte se aplica:
O número do telegramaaa deve ser ajustado da mesma maneira em ambos os parâmetros.
O seguinte se aplica para p9611 = 998:
Como resultado de compatibilidade de versões de firmware < 4.5, somente os valores 0 e 30 são permitidos em p60022.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.
Veja também: p9611, p60022

Resolução: Combine o número de telegramaaa em ambos os parâmetros de modo que sejam o mesmo (p9611, p60022).

201659 <Especificação do local>SI P1 (CU): O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitado.

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A senha do Safety Integrated não foi definida.

2: Foi ativado um resetamento dos parâmetros de acionamento. Entretanto, os parâmetros do Safety Integrated não podem ser resetados, pois o Safety Integrated já foi habilitado.

3: A entrada de STO interconectada encontra-se em modo de simulação.

10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

11: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

12: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma na ligação paralela (r9871.14).

13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

14: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação do PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.

15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

16: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma com a proteção de tensão interna (p1231) habilitada.

17: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma na ligação paralela.

18: Houve uma tentativa de habilitação da função de PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

19: Houve uma tentativa de habilitação da função SBA (Safe Brake Adapter), embora não exista nenhum suporte para a mesma.

20: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados em acionamento e da função STO, ambos ativados através da F-DI.

21: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados em acionamento na ligação paralela, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

22: Houve uma tentativa de habilitação de funções do Safety Integrated, embora não exista nenhum suporte para as mesmas por parte do Power Module.

23: Houve uma tentativa de habilitar o retardo do STO no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.

24: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC na ligação paralela, embora não exista nenhum conjunto de dados do módulo de potência configurado para o controle de frenagem (p7015 = 99).

25: Houve uma tentativa de parametrização de um telegrama PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

26: Com a fonte de sinal ativada para o STO/SS1, houve uma tentativa de ativação do modo de simulação.

27: Foi feita uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação pelo TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.

28: Foi feita uma tentativa de ativação do "STO por meio de terminais na função Power Module", embora isto não seja suportado.

29: Foi feita uma tentativa de parametrizar a resposta de parada para a falha do PROFIsafe com STOP B embora isso não seja suportado.

9612: Foi feita uma tentativa de parametrizar a resposta de parada para a falha do PROFIsafe com STOP B embora o PROFIsafe não esteja habilitado.

Veja também: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Resolução: Para valor de falha = 1:

- definir a senha para Safety Integrated (p9761).

Para valor de falha = 2:

- bloquear o Safety Integrated (p9501, p9601) ou redefinir os parâmetros Safety (p0970 = 5), e depois executar novamente uma redefinição dos parâmetros de acionamento.

Para valor de falha = 3:

- encerrar o modo de simulação para a entrada digital (p0795).

Para valor de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22 , 23, 27:

- verificar se existem falhas na equalização de funções Safety entre ambos os canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- utilizar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 16:

- bloquear a proteção de tensão interna (p1231).

Para valor de falha = 20:

- corrigir a configuração da habilitação (p9601).

Para valor de falha = 22:

- utilizar um Power Module que ofereça suporte às funções Safety Integrated.

Para valor de falha = 24:

- configurar o conjunto de dados da unidade de potência para freio de retenção (p7015).

Para valor de falha = 25:

- utilizar um Power Module que ofereça suporte à seleção de telegrama PROFIsafe.
- corrigir a configuração do número de telegrama (p9611).

Para valor de falha = 26:

- desativar o modo de simulação para a fonte do sinal ajustada para STO/SS1 (p9620) (p0795).

Para valor de falha = 28:

- utilizar a unidade de potência com o recurso "STO por meio dos terminais no Power Module".

Para valor de falha = 29:

- utilizar um Motor Module que ofereça suporte à função necessária
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit
- se necessário, parametrizar a resposta de parada para a falha PROFIsafe para STOP A (p9612 = p9812 = 0).

Para valor de falha = 33:

- desmarcar o monitoramento de movimento integrado à unidade propulsora sem seleção (p9601.5, p9801.5) e selecionar as funções de segurança suportadas (consulte p9771 / p9871).
- utilizar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 9612:

- estabelecer comunicação com a PROFIsafe (p9601).
- parametrizar a resposta de parada para falha PROFIsafe para STOP A (p9612 = 0).

Nota:

CU: Control Unit

ESR: Extended Stop and Retract (parada e retração ampliadas)

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de falhas)

SBA: Safe Brake Adapter

SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (parada segura 1)

STO: Safe Torque Off (torque desligado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

Veja também: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201659 <Especificação do local>SI P1 (CU): O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitado.

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A senha do Safety Integrated não foi definida.

2: Foi ativado um resetamento dos parâmetros de acionamento. Entretanto, os parâmetros do Safety Integrated não podem ser resetados, pois o Safety Integrated já foi habilitado.

3: A entrada de STO interconectada encontra-se em modo de simulação.

10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

14: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação do PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.

15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.

16: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma com a proteção de tensão interna (p1231) habilitada.

18: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.

23: Houve uma tentativa de habilitar o retardo do STO no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.

25: Houve uma tentativa de parametrização de um telegrama PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesmo.

26: Com a fonte de sinal ativada para o STO/SS1, houve uma tentativa de ativação do modo de simulação.

27: Houve uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação pelo TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.

29: Foi feita uma tentativa de parametrizar a resposta de falha para falha PROFIsafe com STOP B embora isso não possa ser suportado.

Veja também: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Resolução: Para valor de falha = 1:
- definir a senha para Safety Integrated (p9761).

Para valor de falha = 2:
- bloquear o Safety Integrated (p9501, p9601) ou redefinir os parâmetros Safety (p0970 = 5), e depois executar novamente uma redefinição dos parâmetros de acionamento.

Para valor de falha = 3:
- encerrar o modo de simulação para a entrada digital (p0795).

Para valor de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22 , 23:
- verificar se existem falhas na equalização de funções Safety entre ambos os canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- utilizar um Hydraulic Module que ofereça suporte à função desejada.
- atualizar o software do Hydraulic Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 16:
- bloquear a proteção de tensão interna (p1231).

Para valor de falha = 25:
- corrigir a configuração do número de telegrama (p9611).

Para valor de falha = 26:
- desativar o modo de simulação para a fonte de sinal ajustada para STO/SS1 (p9620) (p0795).

Para valor de falha = 29:
- verificar se p9612 e p9812 estão configurados e, se necessário, corrigir as configurações.
- utilizar um Hydraulic Module que ofereça suporte à função desejada.
- atualizar o software do Hydraulic Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retração ampliadas)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (parada segura 1)
STO: Safe Torque Off (torque desligado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)
Veja também: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201659 <Especificação do local>SI P1 (CU): O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Objeto de acionamento: TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A solicitação de gravação para ou um vários parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitada.

Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: A senha do Safety Integrated não está definida.
2: Uma redefinição dos parâmetros de acionamento foi selecionada. No entanto, os parâmetros do Safety Integrated não foram redefinidos, já que o Safety Integrated está ativado.
27: Houve uma tentativa de ativar as Basic Functions controlando por meio do TM54F, embora isto não seja suportado.
Veja também: p0970, p3900, p9612, r9771, r9871

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Informar senha para Safety Integrated (p10061).

Para o valor de falha = 2:
- Bloquear o Safety Integrated (p9501, p9601) ou resetar os parâmetros de Safety (p0970 = 5), e depois resetar novamente os parâmetros de acionamento.

Para o valor de falha = 27:
- Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário (F01655, F30655).
- Empregar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Veja também: p9501, p9601, p9612, p9620, p9761

201660 <Especificação do local>SI P1 (CU): Funções seguras não suportadas

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O Motor Module/Hydraulic Module não dá suporte às funções seguras (p. ex. a versão do Motor Module/Hydraulic Module é incompatível). Não é possível realizar nenhum comissionamento do Safety Integrated.

Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.

Resolução:
- Empregar um Motor Module/Hydraulic Module que ofereça suporte às funções seguras.
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.

Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated

201663 <Especificação do local>SI P1 (CU): Cópia dos parâmetros SI rejeitada

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: No p9700 encontra-se armazenado o valor 87 ou 208, ou a especificação foi feita de forma offline.

Por isso que na inicialização é feita a tentativa de cópia dos parâmetros Safety Integrated do canal de monitoramento 1 para o canal de monitoramento 2. Entretanto, no canal de monitoramento 1 ainda não foi ativada nenhuma função segura (p9501 = 0, p9601 = 0). A cópia é rejeitada por motivos de segurança.

Como consequência pode surgir uma parametrização inconsistente nos dois canais de monitoramento e gerar outras mensagens de falha.

Em especial, no caso de uma habilitação inconsistente das funções de segurança nos dois canais de monitoramento (p9601 = 0, p9801 <> 0), é sinalizada a falha F30625.

Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.
SI: Safety Integrated
Veja também: p9700

Resolução: - Ajuste p9700 para 0.
- verifique e corrija os parâmetros p9501 e p9601 se necessário.
- reinicie a cópia da função inserindo o valor apropriado em p9700.

Alternadamente, utilizando a ferramenta de funcionamento STARTER, realize as seguintes etapas no modo online:
- Habilite a tela "Safety Integrated" (o campo "Select safety functions" está em "No Safety Integrated").
- Clique em "Aterar ajustes".
- Clique em "Activate settings" (como consequência, a Safety Integrated é inibida em ambos os canais de monitoramento).
- salve todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copy RAM to ROM").
- realize um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.

201664 <Especificação do local>SI P1 (CU): Nenhuma atualização automática de firmware

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante o boot, o parâmetro p7826 "Atualização de firmware automática" não possui o valor "1" que é necessário para a atualização/troca de versão automática do firmware.

Isto significa que quando as funções Safety estão ativas, uma combinação de versões inadmissíveis pode ocorrer.

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.

Veja também: p7826

Resolução: Para funções de segurança habilitadas (p9501 <> 0 e/ou p9601 <> 0):

1. Ativar a função "Atualização automática de Firmware" (p7826 = 1).

2. Salvar os parâmetros (p0977 = 1) e executar o POWER ON.

Com a desativação das funções de segurança (p9501 = 0, p9601 = 0) é possível confirmar a falha depois de sair do modo de colocação em funcionamento do Safety.

201665 <Especificação do local>SI P1 (CU): Sistema com defeito

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectado um defeito no sistema antes da última ou na atual inicialização. Eventualmente foi executada uma reinicialização (Reset).

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy qualquer):

- Erro na atual inicialização/operação.

800004 hex:

- Os parâmetros p9500/p9300 não são iguais sob determinada situação. Além disso, é exibida a mensagem de Safety C01711/C30711.

Outros valores:

- Defeito antes da última inicialização no sistema.

Resolução: - Executar um POWER ON (desligar/ligar).
- Atualizar o Firmware para uma versão mais recente.
- Entrar em contato com o Suporte Técnico.
Para valor de falha = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy se houver):
- Verificar se a Control Unit está conectada ao Módulo de Alimentação.
Para valor de falha = 800004 hex:
- Verificar se os parâmetros p9500/p9300 são iguais.
Observação:
PM = Módulo de Alimentação
STO = Torque Desligado de Modo Seguro

201669 <Especificação do local>SI Motion: Combinação de motor e módulo de potência imprópria

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A combinação utilizada de motor e módulo de potência não é adequada para utilização dos monitoramentos de movimento seguro sem encoder.
A faixa entre a corrente avaliada da unidade de potência (r0207[0]) e a corrente de motor avaliada (p0305) é maior que 5.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número do conjunto de dados do motor que causou a falha.
Aviso:
Se o alarme não é observado, a mensagem C01711 ou C30711 – com o valor 1041 ... 1044 – pode ocorrer esporadicamente.

Resolução: Utilizar um módulo de potência adequado com baixa capacidade ou um motor com maior capacidade.

201670 <Especificação do local>SI Motion: Parametrização do Sensor Module inválida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A parametrização de um Sensor Module usado para o Safety Integrated não é permitida.

Nota:

Esta falha gera um STOP A que não é confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: Nenhum encoder foi parametrizado para o Safety Integrated.

2: Foi parametrizado um encoder para o Safety Integrated que não possui uma pista A/B (seno/cosseno).

3: O conjunto de dados do encoder selecionado para o Safety Integrated ainda não é válido.

4: Ocorreu uma falha durante a comunicação com o encoder.

5: Quantidade inválida de Bits relevantes na posição aproximada do encoder.

6: Configuração inválida de encoder DRIVE-CLiQ.

7: Componente irrelevante à segurança da posição aproximada de encoder inválido no encoder linear DRIVE-CLiQ.

8: Algoritmo de comparação de Safety não suportado.

9: A relação entre divisão de grade e passo de medição não binária no encoder linear DRIVE-CLiQ.

10: Para um encoder usado para o Safety Integrated não foram atribuídos todos os conjuntos de dados de acionamento (DDS) do mesmo conjunto de dados de encoder (EDS) (p0187 ... p0189).

11: O ajuste de ponto zero em um encoder linear DRIVE-CLiQ usado no Safety Integrated não é zero.

12: O segundo encoder não foi parametrizado (p9526 = 1 não é permitido).

13: Hydraulic Module: Um segundo encoder não foi parametrizado e não é usado nenhum encoder DRIVE-CLiQ.

14: O encoder é usado em conjunto com um encoder HTL/TTL, outro encoder SCSE ou em um sistema de encoder 1.

Resolução: Sobre o valor de falha = 1, 2:

- Empregar e parametrizar o encoder que é suportado pelo Safety Integrated (encoder com pista A/B senoidal, p0404.4 = 1).

Sobre o valor de falha = 3:

- Verificar se o comissionamento dos dispositivos ou do acionamento está ativo e, se necessário, abortá-lo (p0009 = p00010 = 0), salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar POWER ON

Sobre o valor de falha = 4:

- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Sensor Module afetado e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Sobre o valor de falha = 5:

- p9525 = 0 (inadimissível). Verificar a parametrização de encoder no Sensor Module afetado.

Sobre o valor de falha = 6:

- Verificar o p9515.0 (para encoders DRIVE-CLiQ aplica-se: p9515.0 = 1). Verificar a parametrização de encoder no Sensor Module afetado.

Sobre o valor de falha = 7:

- O p12033 em um encoder usado para o Safety Integrated não é igual a 1. Empregar e parametrizar encoders lineares DRIVE-CLiQ, onde o p12033 = 1.

Sobre o valor de falha = 8:

- Verificar o p9541. Empregar e parametrizar o encoder que implementa um algoritmo suportado pelo Safety Integrated.

Sobre o valor de falha = 9:

- Verificar o p9514 e o p9522. Empregar e parametrizar o encoder onde a relação do p9514 com o p9522 é binária.

Sobre o valor de falha = 10:

- Equalizar a atribuição EDS para todos os encoders usados para o Safety Integrated (p0187 ... p0189).

Sobre o valor de falha = 11:

- Empregar e parametrizar um encoder linear DRIVE-CLiQ em que o ajuste de ponto zero é igual a 0.

Sobre o valor de falha = 12:

- Parametrizar um encoder para o segundo canal (p9526 > 1).

Sobre o valor de falha = 13:

- Parametrizar um segundo encoder ou empregar um encoder DRIVE-CLiQ.

Sobre o valor de falha = 14:

- usar um encoder DRIVE-CLiQ para o canal 1 em conjunto com um encoder SCSE para o canal 2.

Nota:

SCSE: Single Channel Safety Encoder (encoder de canal único)

SI: Safety Integrated

201671 <Especificação do local>SI Motion: Parametrização do encoder incorreta

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A parametrização do encoder usado pelo Safety Integrated é diferente da parametrização do encoder padrão.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro do parâmetro Safety não correspondente.

Resolução: Ajustar a parametrização entre o encoder Safety e o encoder padrão.
Nota:
SI: Safety Integrated

201672 <Especificação do local>SI P1 (CU): Motor Module software / hardware incompatível

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O atual software do Hydraulic Module não suporta o monitoramento seguro de movimento ou é incompatível com o software encontrado na Control Unit ou a comunicação entre a Control Unit e o Hydraulic Module está com alguma falha.
Nota:
A falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1:
O atual software no Hydraulic Module não oferece suporte ao monitoramento seguro de movimento.
2, 3, 6, 8:
A comunicação entre a Control Unit e o Hydraulic Module está avariada.
4, 5, 7:
O atual software no Hydraulic Module é incompatível com o software encontrado na Control Unit.

Resolução: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o respectivo Hydraulic Module (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
Sobre o valor de falha = 1:
- Empregar um Hydraulic Module que ofereça suporte ao monitoramento de movimento seguro.
Sobre o valor de falha = 2, 3, 6, 8:
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Hydraulic Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
Sobre o valor de falha = 4, 5, 7:
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
Nota:
SI: Safety Integrated
HM: Hydraulic Module

201672 <Especificação do local>SI P1 (CU): Motor Module software / hardware incompatível

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O presente software do Motor Module não suporta o monitoramento seguro de movimento ou é incompatível com o software encontrado na Control Unit ou a comunicação entre a Control Unit e o Motor Module está com alguma falha.

Nota:

A falha gera um STOP A que não é confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1:

O software presente no Motor Module não oferece suporte ao monitoramento seguro de movimento.

2, 3, 6, 8:

A comunicação entre a Control Unit e o Motor Module está com falha.

4, 5, 7:

O software presente no Motor Module é incompatível com o software encontrado na Control Unit.

9, 10, 11, 12:

O software presente no Motor Module não oferece suporte ao monitoramento seguro de movimento sem encoder.

13:

Pelo menos um Motor Module em operação paralela não suporta o monitoramento seguro de movimento.

Resolução: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o respectivo Motor Module (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.

Para o valor de falha = 1:

- Empregar um Motor Module que ofereça suporte ao monitoramento seguro de movimento.

Para o valor de falha = 2, 3, 6, 8:

- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Motor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.

Para o valor de falha = 4, 5, 7, 9, 13:

- Atualizar o software do Motor Module.

Nota:

SI: Safety Integrated

201673 <Especificação do local>SI Motion: Software/hardware de Sensor Module incompatível

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O software e hardware disponível do Sensor Module não dão suporte à monitoração de movimentos com o comando de nível superior.

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - Atualizar o software do Sensor Module.

- Empregar Sensor Module que dá suporte para a monitoração de movimentos.

Nota:

SI: Safety Integrated

201674 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): A função Safety do telegrama PROFIsafe não é suportada

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A função de monitoramento habilitada no p9501 e p9601 não é suportada pelo atual telegrama PROFIsafe (p9611) configurado.
Nota:
Essa falha gera um STOP A que não pode ser confirmado.
Valor de falha (r0949, interpretar bit a bit):
Bit 4 = 1:
SS2ESR via PROFIsafe não é suportado (p9501.4).
Bit 18 = 1:
SS2E via PROFIsafe não é suportado (p9501.18).
Bit 24 = 1:
A transmissão do valor limar SLS (SG) via PROFIsafe não é suportada (p9501.24).
Bit 25 = 1:
A transmissão da posição segura (SP) via PROFIsafe não é suportada (p9501.25).
Bit 26 = 1:
A comutação do estágio da caixa de mudanças via PROFIsafe não é suportada (p9501.26).
Bit 28 = 1:
SCA via PROFIsafe não é suportado (p9501.28).

Resolução: - desmarcar a função de monitoramento referente (p9501, p9601).
- ajustar o telegrama PROFIsafe correspondente (p9611).
Nota:
SCA: Safe Cam (came seguro)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida com segurança)
SP: Safe Position (posição segura)
SS2E: Safe Stop 2 External (parada segura 2 com parada externa, STOP D externo)
SS2ESR: Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (parada segura 2 parada e retração ampliadas)

201675 <Especificação do local>SI Motion P1: configurações no controlador PROFIBUS/PROFINET não permitidas

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" foi identificado um ajuste incorreto da configuração.
Nota:
Essa falha resulta em um STOP A que pode ser confirmado da seguinte forma.
- selecione STO e desmarque novamente.
- Internal Event Acknowledge (se o "Reconhecimento de mensagem estendida" estiver ativo, p9507.0 = 1).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1:
"Posição síncrona segura via PROFIsafe" habilitada (p9501.29 = 1) e não configurada de acordo com a regra Tdp = 2 x n x p9500 (n = 1, 2, 3, ...).
2:
"Posição síncrona segura via PROFIsafe" habilitada (p9501.29 = 1) e operação isócrona não configurada.
Nota:
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)

Resolução: Para valor de falha = 1:
- ajustar o tempo de ciclo do barramento Tdp e o ciclo de relógio de monitoramento p9500 de acordo com a regra Tdp = 2 x n x p9500 (n = 1, 2, 3, ...).
Para valor de falha = 2:
- ajustar o "modo isócrono" no controlador PROFIBUS/PROFINET.

201679 <Especificação do local>SI CU: A parametriz. do Safety e a topologia foram alteradas e requerem uma reinicializ. ou POWER ON

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Foram alterados parâmetros de Safety que somente terão efeito após uma reinicialização ou um POWER ON (veja o alarme A01693).
Em seguida foi realizado um boot com a configuração modificada.

Resolução: - Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

201680 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Erro de soma de verificação nos monitoramentos seguros

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O checksum atual calculado e registrado no r9728 pelo acionamento através dos parâmetros relevantes à safety não coincide com o checksum nominal salvo no p9729 na última aprovação da máquina.
Foram alterados parâmetros relevantes à safety ou existe um erro.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Erro de checksum nos parâmetros SI para monitoração de movimentação.
1: Erro de checksum nos parâmetros SI para valores atuais.
2: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Resolução: - verifique os parâmetros relevantes à segurança e corrija se necessário.
- execute a função "Copy RAM to ROM".
- execute um POWER ON se os parâmetros de segurança que requerem POWER ON forem modificados.
- execute teste de aceitação.

201681 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Valor de parâmetro incorreto

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O parâmetro não pode ser parametrizado com esse valor.

Nota:

Essa mensagem não gera nenhuma reação de parada Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

yyyyxxxx dec: yyyy = informação adicional, xxxx = parâmetro

yyyy = 0:

Não há mais nenhuma informação adicional disponível.

xxxx = 9500 e yyyy = 1:

O parâmetro p9500 é diferente do p9300 ou não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

xxxx = 9500 e yyyy = 16:

"Posição síncrona segura via PROFIsafe" habilitada em diversos eixos (p9501.29 = 1), e o ciclo de relógio de monitoramento p9500 está ajustado de forma diferente nesses eixos.

É possível que o número máximo permitido de eixos para a função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" tenha sido excedido.

xxxx = 9501:

A habilitação da função "n < nx Histerese e filtragem" (p9501.16) não é permitida em combinação com a função "Funções ampliadas sem seleção" (p9601.5).

xxxx = 9501 e yyyy = 8:

O referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) está habilitado sem a habilitação de uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

xxxx = 9501 e yyyy = 10:

Os referenciamentos via SCC (p9501.27 = 1) e EPOS (r0108.4=1) são habilitados

ao mesmo tempo.

xxxx = 9501 e yyyy = 11:

A função de segurança SS2E (p9501.18 = 1) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9501 e yyyy = 12:

SCA (p9501.28 = 1) está habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9501 e yyyy = 14:

"Posição síncrona segura via PROFIsafe" habilitada (p9501.29 = 1), sem habilitação da "posição sgura via PROFIsafe" (p9501.25).

xxxx = 9501 e yyyy = 17:

"Posição síncrona segura via PROFIsafe" habilitada (p9501.29 = 1) e "Safety sem encoder" habilitada (p9506).

xxxx = 9501 e yyyy = 19:

SLA (p9501.20 = 1) habilitado com detecção de valor real sem encoder (p9506 igual a 1 ou 3).

xxxx = 9501 e yyyy = 20:

SLA (p9501.20 = 1) habilitado com um sistema de 2 encoders (p9526 diferente de 1).

xxxx = 9511 e yyyy = 1:

O parâmetro p9511 é diferente do p9311.

xxxx = 9511 e yyyy = 2:

Não são permitidos valores diferentes no p9511 e no p0115[0] entre os objetos de acionamento.

xxxx = 9522:

O estágio da caixa de mudanças foi ajustado com uma valor muito alto.

xxxx = 9534 ou 9535:

Os valores limiares do SLP foram ajustados com um valor muito alto.

xxxx = 9544:

Para eixos lineares o valor máximo é limitado em 1 mm.

xxxx = 9547:

O parâmetro p9547 foi ajustado com um valor muito baixo.

xxxx = 9573:

Foi solicitado "referenciamento via safety control channel" (p9573=263) sem habilitação da função "referenciamento via SCC" (p9501.27=0).

xxxx = 9578:

SLA habilitado (p9501.20 = 1). O limite de aceleração é muito baixo (p9578). A resolução de aceleração não é mais suficiente (r9790).

O limite mínimo é X vezes a resolução de aceleração).

- versão de firmware 5.1: 3 * r9790[0]

- versão de firmware 5.2 e superior: 10 * r9790[1]

xxxx = 9601 e yyyy = 1:

Se tiverem sido habilitados monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1) e funções ampliadas sem seleção (p9601.5 = 1), então PROFIsafe (p9601.3 = 1) não é possível.

xxxx = 9601 e yyyy = 2:

Funções ampliadas sem seleção (p9601.5 = 1) estão habilitadas sem habilitação dos monitoramentos de movimento integrados à unidade propilsora (p9601.2).

xxxx = 9601 e yyyy = 5:

A transmissão do valor limiar SLS via PROFIsafe (p9501.24) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 6:

A transmissão da posição segura via PROFIsafe (p9501.25) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 7:

A comutação segura dos estágios da caixa de mudanças (p9501.26) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 18:

SLA (p9501.20 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 21:

SS2ESR (p9501.4 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

Resolução: Corrigir o parâmetro (se necessário também no outro canal de monitoramento, p9801):

Para xxxx = 9500 e yyyy = 1:

- Ajustar o p9500 "SI Motion Ciclo de monitoramento" como um múltiplo inteiro do p0115[0] "Tempo de amostragem do controlador de corrente".
- Equalizar o 9300 e o 9500, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9500 e yyyy = 16:

Bloquear função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9501.29 = 0), ou ajustar da mesma forma o ciclo do relógio de monitoramento p9500 em todos os eixos com função habilitada.

Para xxxx = 9501:

- Corrigir os parâmetros p9501.16 e p9301.16 ou desativar as funções ampliadas sem ativação (p9601.5).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 8:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27) ou habilitar uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 10:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27) ou o EPOS (r0108.4).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 11:

Bloquear SS2E (p9501.18) - ou habilitar PROFIsafe

Para xxxx = 9501 e yyyy = 12:

Bloquear SCA (p9501.28) - ou habilitar PROFIsafe

Se xxxx = 9501 e yyyy = 14:

Bloquear a função "Posição síncrona seguro via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) ou habilitar "Posição segura via PROFIsafe"(p9501.25).

Para 9501 e yyyy = 17:

Bloquear função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9501.29 = 0), ou ajustar "Safety com encoder" (p9506).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 19:

Bloquear SLA (p9501.20) ou ativar a detecção de valor real com encoder (p9506 igual a 0 ou 2).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 20:

Bloquear SLA (p9501.20) ou ativar um sistema de 1 encoder (p9526 igual a 5).

Para xxxx = 9511:

Equalizar o p9311 e o p9511, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9517:

O parâmetro p9516.0 também deve ser verificado.

Para xxxx = 9522:

Corrigir os parâmetros correspondentes.

Para xxxx = 9534 ou 9535:

Reduzir de modo absoluto os valores limiares do SLP.

Para xxxx = 9544:

Corrigir o parâmetro (para eixos lineares o valor máximo é limitado em 1 mm).

Para xxxx = 9547:

Com a histerese/filtragem habilitada (p9501.16 = 1) aplica-se o seguinte:

- Configurar os parâmetros p9546/p9346 e p9547/p9347 de acordo com a seguinte regra: p9546 >= 2 x p9547; p9346 >= 2 x p9347.
- Se uma sincronização de valores reais estiver habilitada (p9501.3 = 1), também deverá ser obedecida esta regra: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347.

Para xxxx = 9578:

- observe as informações no r9790.

Para xxxx = 9601:

yyyy = 1:

Apenas habilitar monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1) e funções ampliadas sem seleção (p9601.5 = 1), ou apenas habilitar a PROFIsafe (p9601.3 = 1).

yyyy = 2:

Habilitar monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 5:

Para a transmissão do valor limiar do SLS via PROFIsafe (p9501.24 = 1), habilitar também o PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 6:

Para a posição segura via PROFIsafe (p9501.25 = 1), também habilitar a PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 7:

Para a comutação segura dos estágios da caixa de mudanças (p9501.26 = 1), também habilitar a PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 18:

Para a aceleração limitada com segurança (p9501.20 = 1), habilitar também PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 21:

Para a parada segura 2 Parada e retração ampliadas (p9501.4), também habilitar a PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propuslora (p9601.2 = 1)

201681 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Valor de parâmetro incorreto

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O parâmetro não pode ser parametrizado com esse valor.

Nota:

Essa mensagem não gera nenhuma reação de parada Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

yyyyxxxx dec: yyyy = informação adicional, xxxx = parâmetro

yyyy = 0:

Não há mais nenhuma informação adicional disponível.

xxxx = 9500 e yyyy = 1:

O parâmetro p9500 é diferente do p9300 ou não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).

xxxx = 9500 and yyyy = 16:

"Posição síncrona segura via PROFIsafe" habilitada em diversos eixos (p9501.29 = 1), e o ciclo de relógio de monitoramento p9500 está ajustado de forma diferente nesses eixos.

É possível que o número máximo permitido de eixos para a função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" tenha sido excedido.

xxxx = 9501:

A habilitação da função "n < nx Histerese e filtragem" (p9501.16) não é permitida em combinação com a função "Funções ampliadas sem seleção" (p9601.5).

xxxx = 9501 e yyyy = 8:

O referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) está habilitado sem a habilitação de uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

xxxx = 9501 e yyyy = 10:

Os referenciamentos via SCC (p9501.27 = 1) e EPOS (r0108.4=1) são habilitados ao mesmo tempo.

xxxx = 9501 e yyyy = 14:

A "posição síncrona segura via PROFIsafe" está habilitada (p9501.29 = 1) sem habilitação da "posição segura via PROFIsafe" (p9501.25).

xxxx = 9501 e yyyy = 17:

A "posição síncrona segura via PROFIsafe" está habilitada (p9501.29 = 1) e "Safety sem encoder" está habilitado (p9506).

xxxx = 9501 und yyyy = 19:

SLA (p9501.20 = 1) habilitado com detecção de valor real sem encoder (p9506 igual a 1 ou 3).

xxxx = 9501 und yyyy = 20:

SLA (p9501.20 = 1) habilitado com um sistema de 2 encoders (p9526 diferente de 1).

xxxx = 9505:

Quando o SLP está ativado (p9501.1 = 1), a função do módulo é ativada sem permissão (p9505 diferente de 0).

xxxx = 9506 e yyyy = 1:

O parâmetro p9506 é diferente do p9306.

xxxx = 9511 e yyyy = 1:

O parâmetro p9511 é diferente do p9311.

xxxx = 9511 e yyyy = 2:

Em um Double Motor Module não são permitidos valores divergentes no p9511 e no p0115[0] entre os objetos de acionamento.

xxxx = 9319:

A resolução fina do encoder para o segundo canal está alta demais.

xxxx = 9522:

O estágio da caixa de de mudanças foi ajustado com um valor muito alto.

xxxx = 9534 ou 9535:

Os valores limiares do SLP foram ajustados com um valor muito alto.

xxxx = 9544:

Para eixos lineares, o valor máximo é limitado a 1 mm.

xxxx = 9547:

A tolerância de histerese não é permitida.

xxxx = 9573:

Foi solicitado "referenciamento via safety control channel" (p9573=263) sem habilitação da função "referenciamento via SCC" (p9501.27=0).

xxxx = 9576:

A filtragem no SLA está habilitada, mas o Motor Module usado não suporta essa função.

xxxx = 9578:

SLA habilitado (p9501.20 = 1). O limite de aceleração é muito baixo (p9578). A resolução de aceleração não é mais suficiente (r9790).

O limite mínimo é x vezes a resolução de aceleração:

- versão de firmware 5.1: 3 * r9790[0]

- versão de firmware 5.2 e superior: 10 * r9790[1]

xxxx = 9585:

Para Safety sem encoder e motor síncrono, deve-se ajustar p9585 = 4.

xxxx = 9601 e yyyy = 1:

Se foram habilitados monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1) e funções ampliadas sem seleção (p9601.5 = 1), então PROFIsafe (p9601.3 = 1) ou a entrada Onboard F-DI (p9601.4 = 1) não é possível.

xxxx = 9601 e yyyy = 2:

Funções ampliadas sem seleção (p9601.5 = 1) estão habilitadas sem habilitação dos monitoramentos de movimento integrado à unidade propulsora (p9601.2).

xxxx = 9601 e yyyy = 3:

Entradas Onboard F-DI estão habilitadas sem habilitação de monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2).

xxxx = 9601 e yyyy = 4:

Entradas Onboard F-DI estão habilitadas. A ativação simultânea da PROFIsafe e da F-DI via PROFIsafe (p9501.30) não é permitida nesse caso.

xxxx = 9601 e yyyy = 5:

A transmissão do valor limiar SLS via PROFIsafe (p9501.24) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 6:

A transmissão da posição segura via PROFIsafe (p9501.25) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 7:

A comutação segura dos estágios da caixa de mudanças (p9501.26) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 11:

SS2E (p9501.18 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 12:

SCA (p9501.28 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 18:

SLA (p9501.20 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9601 e yyyy = 21:

SS2ESR (p9501.4 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

Resolução: Corrigir o parâmetro (se necessário também no outro canal de monitoramento, p9801):

Para xxxx = 9500 e yyyy = 1:

- Ajustar o p9500 "SI Motion Ciclo de monitoramento" como um múltiplo inteiro do p0115[0] "Tempo de amostragem do controlador de corrente".
- Equalizar o 9300 e o 9500, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9500 e yyyy = 16:

Bloquear função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9501.29 = 0), ou ajustar o ciclo do relógio de monitoramento p9500 da mesma forma em todos os eixos com a função habilitada.

Para xxxx = 9501:

- Corrigir os parâmetros p9501.16 e p9301.16 ou desativar as funções ampliadas sem seleção (p9601.5).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 8:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27) ou habilitar uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 10:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27) ou o EPOS (r0108.4).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 11:

Bloquear SS2E (p9501.18) - ou habilitar a PROFIsafe

Para xxxx = 9501 e yyyy = 12:

Bloquear SCA (p9501.28) - ou habilitar PROFIsafe

Para xxxx = 9501 e yyyy = 14:

Bloquear a função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9501.29 = 0) ou habilitar "Posição segura via PROFIsafe"(p9501.25).

Para 9501 e yyyy = 17:

Bloquear função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9501.29 = 0), ou ajustar "Safety com encoder" (p9506).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 19:

Bloquear SLA (p9501.20) ou ativar a detecção de valor real com encoder (p9506 igual a 0 ou 2).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 20:

Bloquear SLA (p9501.20) ou ativar um sistema de 1 encoder (p9526 igual a 1).

Para xxxx = 9505:

Corrigir o parâmetro p9501.1 ou p9505.

Para xxxx = 9507:

Ajustar o motor síncrono ou motor assíncrono conforme p0300.

Para xxxx = 9506:

Equalizar o p9306 e o p9506, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9511:

Equalizar o p9311 e o p9511, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.

Para xxxx = 9517:

O parâmetro p9516.0 também deve ser verificado.

Para xxxx = 9319:

Para o encoder SCSE, o parâmetro p9319 não deve ser superior a 11.

Para xxxx = 9522:

Corrigir os parâmetros correspondentes.

Para xxxx = 9534 ou 9535:

Reduzir de modo absoluto os valores limiares do SLP.

Para xxxx = 9544:

Corrigir o parâmetro (para eixos lineares o valor máximo é limitado em 1 mm).

Para xxxx = 9547:

Com a histerese/filtragem habilitada (p9501.16 = 1) aplica-se o seguinte:

- Configurar os parâmetros p9546 e p9547 de acordo com a seguinte regra: p9547 <= 0.75 x p9546.
- Se uma sincronização de valores reais estiver habilitada (p9501.3 = 1), também deverá ser obedecida esta regra: p9549 <= p9547; p9349 <= p9347.

Para xxxx = 9576:

- executar uma atualização de firmware no Motor Module.

- desmarcar a função com o valor 0.

Para xxxx = 9578:

- observar as informações em r9790.

Para xxxx = 9585:

Corrigir o parâmetro (se necessário também no segundo canal de monitoramento, p9385):

Para xxxx = 9601:

yyyy = 1:

Apenas habilitar monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1) e funções ampliadas sem seleção (p9601.5 = 1), ou apenas habilitar a PROFIsafe (p9601.3 = 1) ou a entrada Onboard F-DI (p9601.4 = 1).

yyyy = 2, 3:

Habilitar monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 4:

Se as entradas Onboard F-DI estiverem habilitadas, a ativação simultânea da PROFIsafe e da F-DI via PROFIsafe (p9501.30) não é permitida, desmarcar a funcionalidade PROFIsafe ou Onboard F-DI.

yyyy = 5:

Para a transmissão do valor limiar SLS via PROFIsafe (p9501.24 = 1), habilitar também a PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 6:

Para a posição segura via PROFIsafe (p9501.25 = 1), também habilitar a PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 7:

Para a comutação segura dos estágios da caoxa de mudanças (p9501.26 = 1), também habilitar a PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 18:

Para a aceleração limitada com segurança (p9501.20 = 1), habilitar também PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

yyyy = 21:

Para a parada segura 2 Parada e retração ampliadas (p9501.4), também habilitar PROFIsafe (p9601.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2 = 1).

Nota:

SCA: Safe Cam (came seguro)

SCSE: Single Channel Safety Encoder (encoder de canal único)

SS2E: Safe Stop 2 External (parada segura 2 com parada externa, STOP D externo)

SS2ESR: Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (parada segura 2 parada e retração ampliadas)

SLA: Safely-Limited Acceleration (aceleração limitada com segurança)

201682 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Função de monitoramento não suportada

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função de monitoramento habilitada no p9501, p9601 ou p9801 não é suportada nesta versão de Firmware.
Nota:
A falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
2: A função de monitoramento SCA não é suportada (p9501.7 e p9501.8 ... 15 e p9503).
3: A função de monitoramento do override SLS não é suportada (p9501.5).
6: A habilitação da sincronização de valores reais é não suportada (p9501.3).
9: A função de monitoramento não suportada pelo Firmware ou o bit de habilitação não é utilizado.
13: O SINUMERIK Safety Integrated com SPL no Hydraulic Module não é suportado.
14: Função de monitoramento SLA e ncSI não suportada.
20: As funções de monitoramento de movimento integradas em acionamento somente são suportadas quando associadas com o PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).
21: A habilitação de uma função de monitoramento de movimento segura (no p9501) não é suportada nas funções básicas habilitadas via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1).
45: A desativação do SOS/SLS durante o STOP A externo não é suportada (p9501.23).
46: A ativação das funções básicas via TM54F e a habilitação simultânea das funções ampliadas ou ncSI não são suportadas por esta versão de software.
50: Os tempos de comutação no SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) não são suportados.
53: A função SS2E não é suportada (p9501.18).
54: A função SCA não é suportada (p9501.28).
57: Função "Posição segura de transferência síncrona" não suportada (p9501.29).
58: Função "Aceleração limitada de segurança" (SLA) não suportada (p9501.20).
9612: A configuração p9612/p9812 = 1 não é suportada para controle via TM54F.
Veja também: p9612

Resolução: - Desativar a função de monitoramento afetada (p9501, p9601, p9801).
Sobre o valor de falha = 9612:
- ajuste o parâmetro p9612/p9812 = 0.
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
SCA: Safe Cam (came seguro) / SN: Safe software cams (cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)
SPL: Safe programmable logic (Lógica Programável Segura)
SS2E: Safety Stop 2 external (parada segura Externa 2) (STOP D Externa)
Veja também: p9501, p9503, p9601, p9612, r9771

201682 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Função de monitoramento não suportada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função de monitoramento habilitada no p9501, p9601, p9801, p9307 ou p9507 não é suportada nesta versão de firmware.

Nota:

A falha gera um STOP A que não pode ser confirmado.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A função de monitoramento SLP não é suportada (p9501.1).

2: A função de monitoramento SCA não é suportada (p9501.7 e p9501.8 ... 15 e p9503).

3: A função de monitoramento do override SLS não é suportada (p9501.5).

4: A função de monitoramento da ativação de ESR externo não é suportada (p9501.4).

5: A função de monitoramento de F-DI na PROFIsafe não é suportada (p9501.30).

6: A habilitação da sincronização de valores reais não é suportada (p9501.3).

9: A função de monitoramento não suportada pelo firmware ou o bit de habilitação não utilizado.

10: As funções de monitoramento são suportadas apenas no objeto de acionamento SERVO.

11: As funções de monitoramento sem encoder (p9506.1) são suportadas apenas em monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9601.2).

12: As funções de monitoramento para ncSI não são suportadas na CU305.

14: Função de monitoramento SLA e ncSI não suportada.

20: As funções de monitoramento de movimento integradas à unidade propulsora somente são suportadas quando associadas com PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).

21: A habilitação de uma função de monitoramento de movimento segura (no p9501) não é suportada nas funções básicas habilitadas via PROFIsafe (p9601.2 = 0, p9601.3 = 1).

22: As funções de monitoramento sem encoder não são suportadas no formato construtivo "Chassis".

23: Funções de monitoramento com encoder não suportadas na CU240.

24: A função de monitoramento SDI não é suportada (p9501.17).

25: As funções de monitoramento de movimento integradas à unidade propulsora não são suportadas (p9501, p9601.2).

26: A histerese e a filtragem para a função de monitoramento SSM sem encoder não são suportadas (p9501.16).

27: As Onboard F-DI e F-DO desse hardware não são suportadas.

28: As funções de monitoramento sem encoder não suportadas em motores síncronos (p9507.2).

29: SINAMICS S120M: as Safety Extended Functions sem encoder não são suportadas.

31: A transmissão do valor limiar SLS (SG) via PROFIsafe (p9301/p9501.24) não é suportada por esse hardware.

33: As funções seguras sem seleção não são suportadas (p9601.5, p9801.5).

34: A posição segura via PROFIsafe não é suportada por esse módulo.

36: A função "SS1E" não é suportada.

37: A detecção de valores reais segura com encoder HTL/TTL (SMC30) não é suportada.

38: A habilitação simultânea das funções de segurança (p9601) e do modo de emergência (ESM, Essential Service Mode, p3880) não é permitida.

39: A comutação dos estágios da caixa de mudanças segura não é suportada por esse módulo ou pela versão de software da CU/MM (p9501.26).

40: SIMOTION D410-2: as funções de monitoramento de movimento integradas à unidade propulsora ou a ativação PROFIsafe não são suportados.

41: SIMOTION D410-2: as funções seguras não são suportadas no formato construtivo "Chassis".

42: as funções de monitoramento de movimento SLP e SP não são suportadas no D4x5-2 e CX32-2 (p9501.1/25).

43: as funções de monitoramento de movimento SLP e SP, assim como os telegramas PROFIsafe 31/901/902 não são suportados no D410-2 (p9501.1/24/25/30, p9611).

44: o referenciamento via Safety Control Channel não é suportado por esse módulo ou essa versão de software (p9501.27).

45: a desativação do SOS/SLS durante o STOP A externo não é suportada (p9501.23).

46: a ativação das funções básicas via TM54F e a habilitação simultânea das funções ampliadas, ncSI ou PROFIsafe não são suportadas por essa versão de firmware.

50: a redução dos tempos de comutação no SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) não é suportada.

51: a detecção de valor real segura com SCSE não é suportada para dbSi (funções de monitoramento de movimento integradas à unidade propulsora, p9601.2 = 1).

52: a função "SBR com encoder" não é suportada (p9506 = 2).

53: a função SS2E não é suportada (p9501.18).

54: a função SCA não é suportada (p9501.28).

57: função "Posição segura de transferência síncrona via PROFIsafe" não suportada (p9501.29).
58: Função "Aceleração limitada com segurança" (SLA) não suportada (p9501.20).
59: detecção de valor real segura com encoder SIL3 não suportada.
9586: o valor ajustado de p9586/p9386 é maior que o valor máximo suportado.
9588: o valor ajustado de p9588/p9388 é maior que o valor máximo suportado.
9589: o valor ajustado de p9589/p9389 é maior que o valor máximo suportado.
9612: foi feita uma tentativa de parametrizar a resposta de parada para falha PROFIsafe para STOP B, embora o PROFIsafe não esteja habilitado.
Veja também: p9612

Resolução: - desativar a função de monitoramento afetada (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801, p9307, p9507).
- reduzir o valor ajustado (p9586, p9588, p9589).
- aumentar o valor de configuração (p9578).
Para valor de falha = 59:
- atualizar o firmware do Motor Module para uma versão mais recente.
Para valor de falha = 9612:
- estabelecer comunicação com PROFIsafe (p9601).
- parametrizar a resposta de parada para a falha PROFIsafe para STOP A (p9612 = 0).
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retração ampliadas)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SCA: Safe Cam (came seguro) / SN: Safe software cam (came seguro de software)
SCSE: Single Channel Safety Encoder (encoder de canal único)
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
SLA: Safely-Limited Acceleration (aceleração limitada com segurança)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posição limitada com segurança) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)
SP: Safe Position (posição segura)
SPL: Safe Programmable Logic (lógica programável segura)
SS1E: Safe Stop 1 External (parada segura 1 com parada externa)
SS2E: Safe Stop 2 External (parada segura 2 com parada externa, STOP D externo)
Veja também: p9501, p9503, p9601, p9612, r9771

201683 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Falta liberação de SOS/SLS

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função básica importante de safety "SOS/SLS" não é habilitado no p9501 embora são habilitados outras funções importantes de monitorizações na safety.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.

Resolução: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9501.0) e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)
Veja também: p9501

201684 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Os valores limite da posição limitada de segurança estão trocados

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a função "Posição limitada de segurança" (SLP) temos no p9534 um valor menor que no p9535.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Valores limite SLP1 trocados.
2: Valores limite SLP2 trocados.
Veja também: p9534, p9535

Resolução: - corrigir os valores superiores e inferiores (p9535, p9534).
- execute um POWER ON (desligar/ligar).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)

201685 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O valor limite para a função "Velocidade segura limitada" (SLS) é maior que a velocidade que corresponde a um limite de freqüência de encoder de 500 kHz.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Velocidade máxima permitida.

Resolução: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
Veja também: p9531

201686 <Especificação do local>SI Motion: Parametrização da posição de came não permitida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para dbSI:

- ao menos um "Safe cam" (SCA) habilitado é parametrizado em p9536 ou p9537 muito próximo do limite de tolerância na posição modular: o valor de posição menos de um cam deve ser maior do que o limite do módulo inferior + a tolerância do cam (p9540) + tolerância de posição (p9542); o valor da posição superior de um cam deve ser inferior ao limite do módulo - tolerância de cam (p9540) - tolerância de posição (p9542). Para uma posição de módulo parametrizada (p9505>0), o limite inferior do módulo = 0, o limite superior do módulo = p9505.

- o comprimento de cam cam x = p9536[x]-p9537[x] é menor que a tolerância do cam + posição de tolerância (= p9540 + p9542).

Isto significa também que os cams do valor de posição inferior devem ser menores que o valor de posição superior.

Para ncSI:

Foi parametrizado pelo menos um "Came seguro" (SCA) habilitado no p9536 ou p9537 muito próximo da faixa de tolerância em torno da posição módulo.

Para associação de cames com uma pista de cames devem ser cumpridas as seguintes condições:

- O comprimento do came x = p9536[x]-p9537[x] deve ser maior ou igual à tolerância do came + a tolerância de posição (= p9540 + p9542). Com isso também devemos considerar que para os cames em uma pista de cames a posição negativa deverá ser menor que a posição positiva.

- A distância entre 2 cames x e y (posição negativa [y] - posição positiva [x] = p9537[y] - p9536[x]) em uma pista de cames deverá ser maior ou igual à tolerância de came + tolerância de posição (= p9540 + p9542).

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Número do "Came seguro" com posição inadmissível.

Veja também: p9501

Resolução: Corrigir a posição do came e executar POWER ON.

Nota:

SCA: Safe Cam (came seguro) / SN: Safe software cams (cames seguros de software)

SI: Safety Integrated

Veja também: p9536, p9537

201687 <Especificação do local>SI Motion: Parametrização do valor Modulo SCA (SN) não permitida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O modulo parametrizado avaliado para o função "Came Seguro" (SCA) não é um múltiplo de 360 000 mGraus.

Nota:

Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.

Resolução: Corrigir o valor Modulo para SCA e executar POWER ON.

Nota:

SCA: Safe Cam (came seguro) / SN: Safe software cams (cames seguros de software)

SI: Safety Integrated

Veja também: p9505

201688 <Especificação do local>SI Motion CU: Sincronização de valor atual não é permitida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: - Não é permitido habilitar sincronização de valor atual para um sistema 1-encoder.
- Não é permitido habilitar simultaneamente o valor de sincronização atual e a função de monitoramento com referência absoluta (SCA/SLP).
- Não é permitido habilitar simultaneamente o valor de sincronização atual e a posição segura pelo PROFIsafe.
- Nota:
Esta falha resulta em STOP A que não pode ser confirmada.

Resolução: - Selecione a função "actual value synchronization" ou parametrize um sistema 2-encoders.
- Desmarque a função "Sincronização de valor atual" ou as funções de monitoração com referência absoluta (SCA/SLP) e execute POWER ON.
- Desmarque a função "sincronização de valor atual" ou não habite "posição segura pelo PROFIsafe".
Nota:
SCA: Safe Cam (came seguro) / SN: Safe software cams (cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)
SP: Safe Position (posição segura)
Veja também: p9501, p9526

201689 <Especificação do local>SI Motion: Eixo configurado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A configuração do eixo foi modificada (ex. comutação de eixo linear/eixo rotativo).
O parâmetro p0108.13 é definido internamente para o valor correto.
Nota:
Essa falha não resulta em uma resposta de parada Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do parâmetro que iniciou a mudança.
Veja também: p9502

Resolução: Após a comutação deverá ser executado o seguinte:
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento de safety (p0010).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- Executar POWER ON.
Uma vez que a Control Unit seja ligada, a mensagem de safety F01680 ou F30680 indica que os checksums em r9398[0] e r9728[0] foram alterados no acionamento. Deve ser executado o seguinte:
- Ativar o modo de comissionamento de safety novamente.
- Comissionamento de safety completo do acionamento.
- Sair do modo de comissionamento de safety (p0010).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- Executar um POWER ON.
Nota:
Na ferramenta de colocação em funcionamento as unidades somente serão exibidas de modo consistente após um Upload de projeto.

201690 <Especificação do local>SI Motion: Problema de backup de dados na NVRAM

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Não há memória suficiente no NVRAM no acionamento para o armazenamento dos parâmetros r9781 e r9782 (safety logbook).
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
0: Não há nenhuma NVRAM física disponível no acionamento.
1: Não há mais nenhum espaço de memória livre na NVRAM.

Resolução: Para o valor de falha = 0:
- utilizar Control Unit com NVRAM.
Para o valor de falha = 1:
- desativar as funções desnecessárias e ocupar a capacidade de memória na NVRAM.
- contatar o Technical Support.
Nota:
NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (memória não volátil para leitura e gravação)

201691 <Especificação do local>SI Motion: Ti e To inadequado para o ciclo DP

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os tempos configurados para a comunicação PROFIBUS não foram permitidos e o ciclo DP é utilizado como ciclo de aquisição de valor atual para as funções de monitoramento de movimento seguro.
PROFIBUS isócrono:
A soma de Ti e To é muito alta para o ciclo DP selecionado. O ciclo DP deve ter pelo menos 1 ciclo de controlador de corrente maior que a soma de Ti e To.
Nenhum PROFIBUS isócrono:
O ciclo DP deve ser pelo menos 4x o ciclo do controlador de corrente.
Aviso:
Se este alarme não for observado, a mensagem C01711 ou C30711 - com o valor 1020 ... 1021 - pode ocorrer esporadicamente.

Resolução: Configure o Ti e To baixo o suficiente para que sejam adequados para o ciclo DP ou aumente o tempo de ciclo da DP.
Alterne quando o monitoramento SI integrado no drive estiver habilitado (p9601/p9801 > 0):
Utilize o ciclo de aquisição de valores reais p9511/p9311 e, por sua vez, se ajuste independentemente do ciclo DP. O ciclo de detecção de valores reais deve ser pelo menos 4x o ciclo do controlador de corrente. Recomenda-se uma faixa de ciclo de pelo menos 8:1.
Veja também: p9511

201692 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Valor de parâmetro sem encoder não permitido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O parâmetro não pode ser habilitado para este valor se as funções de monitoramento de movimento,sem encoder, tiverem sido selecionadas em p9506.
Note:
Esta falha não resulta em uma parada Safety.
Valor da falha (r0949, representação decimal):
Número dos parâmetros com valores incorretos.
Veja também: p9501

Resolução: - Corrigir os parâmetros especificados no valor de falha.
- Se necessário, desabilite as funções de monitoramento de movimento sem encoder (p9506).
Veja também: p9501

201693 <Especificação do local>SI P1 (CU): A parametrização do Safety sofreu alteração e exige a reinicialização/POWER ON

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os parâmetros de Safety foram alterados; estes somente surtirão efeito com um "reinício" ou POWER ON.
Alarme (r2124, representação decimall):
O número dos parâmetros de Safety que foram alterados necessitam de um "reinício" ou POWER ON.

Resolução: - Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Nota:
Antes da realização do teste de aprovação deve ser executado um POWER ON em todos os componentes.

201694 <Especificação do local>SI Motion CU: A versão de Firmware do Motor Module/Hydraulic Module é mais antiga que a Control Unit

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A versão de Firmware do Motor Module/Hydraulic Module é mais antiga que a versão da Control Unit.
É possível que as funções do Safety não estejam disponíveis (r9771/r9871).
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
Esta mensagem também pode aparecer se ainda não foi executado um POWER ON após uma atualização automática de Firmware (alarme A01007).

Resolução: Atualizar o Firmware do Motor Module/Hydraulic Module para a versão mais recente.
Veja também: r9390, r9590

201695 <Especificação do local>SI Motion: O Sensor Module foi substituído

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Houve uma substituição de um Sensor Module que é utilizado nos monitoramentos seguros de movimento. É necessária uma confirmação da substituição de hardware. Em seguida deve ser realizado um teste de aprovação.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.

Resolução: Realize os seguintes passos utilizando o software de colocação em funcionamento STARTER:
- pressione o botão "Confirmar substituição de hardware" na tela do Safety.
- execute a função "Copiar da RAM para a ROM".
- realize o POWER ON em todos os componentes (desligar/ligar).

Como alternativa, realize os seguintes passos na lista de especialista da ferramenta de colocação em funcionamento:
- inicie a função de cópia para o identificador de nó no drive (p9700 = 1D hex).
- confirme o Hardware-CRC no drive (p9701 = EC hex).
- salve todos os parâmetros (p0977 = 1).
- execute o POWER ON em todos os componentes (desligar/ligar).

Em seguida, execute um teste de aprovação (consulte o Manual de Funções para Safety Integrated).
Para SINUMERIK, o seguinte se aplica:
HMI suporta a substituição dos componentes com as funções de Safety (área de operação "Diagnostics" --> Softkey "Alarm list" --> Softkey "Confirm SI HW" etc.).
O procedimento preciso é dado no seguinte documento:
SINUMERIK Manual de Função do Safety Integrated
Veja também: p9700, p9701

201696 <Especificação do local>SI Motion: Seleção de teste das monitorações de movimento durante a inicialização

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O procedimento de verificação forçada (interrupção de teste) para as funções de monitoramento de movimento seguro já está ativo na inicialização, o que não é permitido.
Esta é a razão pela qual o teste é apenas executado novamente após selecionar o procedimento de verificação forçada.
Nota:
Esta mensagem não resulta em uma resposta de parada segura.
Veja também: p9705

Resolução: Retirar a seleção do procedimento de verificação forçada da função de monitoramento de movimentação de segurança e então selecione novamente.
Aviso:
Não é permitido utilizar entradas TM54F para iniciar a parada de teste.
Nota:
A fonte de sinal para selecionar o procedimento de verificação forçada é definida por meio da entrada do binector p9705.
SI: Safety Integrated

201697 <Especificação do local>SI Motion: Necessário interromper o teste para as funções de monitoramento de movimento

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo ajustado em p9559 para o procedimento de verificação forçada (interrupção de teste) para as funções de monitoramento de segurança foi excedido. É necessário um novo procedimento de verificação forçada.

Após a próxima vez que o procedimento de verificação forçada for selecionado, a mensagem será apagada e o tempo de monitoramento reiniciado.

Nota:

- esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.

- Como os caminhos de desligamento não são verificados automaticamente durante a iniciação, o alarme não é emitido até que a inicialização esteja completa.

- o teste deve ser realizado dentro de um intervalo de tempo máximo definido (p9559, máximo de 9000 horas) a fim de estar de acordo com as exigências conforme descrito nos padrões para detecção oportuna de falha e as condições para calcular as faixas de falhas das funções do Safety (valor PFH). A operação além deste tempo máximo é permitida se o procedimento de verificação forçada pode ter a execução garantida antes de as pessoas estarem nas áreas de perigo e de quem está dependendo das funções de segurança funcionando corretamente.

Veja também: p9559, r9765

Resolução: Executar a dinamização das monitorações seguras de movimento.

A fonte de sinal para selecionar o procedimento de verificação forçada é definida por meio da entrada do binector p9705.

Aviso:

Não é permitido utilizar entradas TM54F para selecionar o procedimento de verificação forçada.

Nota:

SI: Safety Integrated

Veja também: p9705

201698 <Especificação do local>SI P1 (CU): Modo de comissionamento ativo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A colocação em funcionamento da função "Safety Integrated" foi selecionada.

Esta mensagem é retirada após a conclusão da colocação em funcionamento do Safety.

Nota:

- Esta mensagem não gera nenhuma reação parada segura.

- No modo de colocação de funcionamento do Safety, a função "STO" é selecionada internamente.

Veja também: p0010

Resolução: Nenhum necessário.

Nota:

Control Unit: Control Unit

SI: Safety Integrated

201699 <Especificação do local>SI P1 (CU): Teste de interrupção para o STO necessário

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo ajustado em p9659 para o procedimento de verificação forçada (interrupção de teste) para a função "STO" foi excedido. Um novo procedimento de verificação forçada é necessário.
Após a próxima vez que a função "STO" for desativada, a mensagem é apagada e o tempo de monitoramento é redefinido.
Nota:
- Esta mensagem não resulta em um resposta de parada segura.
- O teste deve ser realizado dentro de um intervalo de tempo máximo definido (p9659) a fim de estar de acordo com as exigências conforme descrito nos padrões para detecção oportuna de falha e as condições para calcular as faixas de falhas das funções do Safety (valor PFH). A operação além deste tempo máximo é permitida se o procedimento de verificação forçada pode ter a execução garantida antes de as pessoas estarem nas áreas de perigo e de quem está dependendo das funções de segurança funcionando corretamente.
Veja também: p9659, r9660

Resolução: Habilitar e desabilitar o STO.
Nota:
CU: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201700 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): STOP A ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP A (STO via circuito de desligamento do Safety da Control Unit).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada do segundo canal de monitoramento.
- STO não ativo após o tempo parametrizado (p9557) depois da ativação da parada de teste.
- Reação subsequente da mensagem C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR com limite excedido".
- Reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade reduzida segura excedida".
- Reação subsequente da mensagem C01701 "SI Motion CU: STOP B disparado".
- Reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição limitada segura excedida".
- Reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro".

Resolução: - Eliminar a causa da falha no segundo canal de monitoramento.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01706 pendente.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01714 pendente.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01701 pendente.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01715 pendente.
- Executar o diagnóstico para a mensagem C01716 pendente.
- Verificar o valor no p9557 (se houver) e, se necessário, aumentar o valor e depois executar o POWER ON.
- Verificar o caminho de sinal de desligamento da Control Unit (verificar a comunicação DRIVE-CLiQ, se houver).
- Substituir o Motor Module e/ou o Power Module e/ou o Hydraulic Module.
- Substituir a Control Unit.
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira: (reconhecimento seguro):
-Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle da máquina.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated

201701 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): STOP B ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM (OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é interrompido pelo STOP B (desaceleração na rampa de retorno OFF3).
Como consequência desta falha, após o tempo parametrizado em p9556 ter expirado ou o limite de velocidade parametrizado em p9560 não ter sido alcançado, a mensagem C01700 "STOP A iniciado" será emitida.
Possíveis causas:
- solicitação de parada do segundo canal de monitoramento.
- reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01711 "SI Motion CU: Defeito em um canal de monitoramento".
- reação subsequente da mensagem C01707 "SI Motion CU: Tolerância para parada de operação segura excedida".
- reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: tolerância para direção de movimento seguro excedida".

Resolução: - elimine a causa da falha no segundo canal de monitoramento.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01714.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01711.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01707.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01715.
- execute o diagnóstico com a mensagem C01716.
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira: (reconhecimento seguro)
-Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe
- painel de controle da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated

201706 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Limite SAM/SBR excedido

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9506 = 0):
- Depois de ser iniciado o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.
O acionamento é parado através da mensagem C01700 "SI Motion: STOP A disparado".

Resolução: Verifique o comportamento de frenagem e, se necessário, adapte a parametrização das configurações do parâmetro da função "SBR" ou "SAM".
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira: (reconhecimento seguro)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9548, p9581, p9582, p9583

201706 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Limite SAM/SBR excedido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9506 = 0) ou sem encoder com monitoramento ajustado para aceleração (SAM, p9506 = 3):
Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.
Funções de monitoramento de movimento sem encoder com monitoramento de rampa de frenagem ajustado (SBR, p9506 = 1):
Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou a comutação SLS para a faixa de velocidade mais baixa, a velocidade excedeu a tolerância configurada.
O acionamento é parado através da mensagem C01700 "SI Motion: STOP A ativado".

Resolução: Verifique o comportamento de frenagem e, se necessário, adapte a parametrização das configurações do parâmetro da função "SBR" ou "SAM".
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira: (reconhecimento seguro)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9548, p9581, p9582, p9583

201707 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A posição atual se afastou da posição nominal mais do que a tolerância de parada.
O drive é parado através da mensagem C01701 "SI Motion: STOP B ativado".

Resolução: - Verificar se existem outras falhas do Safety e eventualmente executar o diagnóstico para as respectivas falhas.
- Controlar se a tolerância de parada é compatível com a precisão e dinâmica de controle do eixo.
- Executar POWER ON.
Esta mensagem somente pode ser quitada sem POWER ON da seguinte maneira: (reconhecimento seguro)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)
Veja também: p9530

201708 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): STOP C ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: STOP2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é interrompido pelo STOP C (desaceleração na rampa de retorno OFF3).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativada após o tempo parametrizado ter sido expirado.
Possíveis causas:
- solicitação de parada do controle de alto nível.
- reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: tolerância para a direção de movimento seguro excedido".
Veja também: p9552

Resolução: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714/C01715/C01716.
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON da seguinte forma: (reconhecimento seguro)
-Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2).
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)

201709 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): STOP D ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é interrompido pelo STOP D (desaceleração na no caminho).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativada após o tempo parametrizado ter sido expirado.
Possíveis causas:
- solicitação de parada do controle de alto nível.
- reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: tolerância para a direção de movimento seguro excedido".
Veja também: p9553

Resolução: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714/C01715/C01716.
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON da seguinte forma: (reconhecimento seguro)
-Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2).
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)

201710 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): STOP E ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é interrompido pelo STOP E (desaceleração no caminho).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativada após o tempo parametrizado ter sido expirado.
Possíveis causas:
- solicitação de parada do controle de alto nível.
- reação subsequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente Limitada excedida".
- reação subsequente da mensagem C01716 "SI Motion CU: tolerância para a direção de movimento seguro excedido".
Veja também: p9554

Resolução: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714/C01715/C01716.
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON da seguinte forma: (reconhecimento seguro)
-Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2).
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)

201711 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Defeito em um canal de monitoramento

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou em resultados dos monitoramentos e disparou o STOP F. Um dos monitoramentos não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

Se pelo menos uma função de monitoramento estiver ativa, então, depois de expirar o temporizador, será emitida a mensagem C01701 "SI Motion: STOP B disparado".

O valor de mensagem que resultou em um STOP F é indicado no r9725.

Se o acionamento é operado junto com um SINUMERIK, os valores de mensagem são gravados na mensagem 27001 do SINUMERIK, exceto os seguintes valores de mensagem, que somente ocorrem no SINAMICS:

1007: A comunicação com o CLP está com falha (sinal de vida)

1008: A comunicação com o CLP está com falha (CRC)

Os valores de mensagem descritos a seguir referem-se à comparação cruzada entre os dois canais de monitoramento (funções de segurança integradas em acionamento).

Os valores de mensagem também podem aparecer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:

- Foram parametrizados tempos de ciclo diferentes (p9500/p9300 e p9511/p9311)

- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).

- Em valores de mensagem 3, 44 ... 57, 232 e sistemas de 1 encoder, foram definidos parâmetros de enconder diferentemente.

- Em valores de mensagem 3, 44 ... 57, 232 e sistemas de 2 encoder, parâmetros de encoder que não foram definidos corretamente.

- Sincronização incorreta.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

0 até 999: Número de dados comparados cruzadamente que resultou nesta falha.

Os valores de mensagem que não foram listados subsequentemente são apenas para a solução de problemas internos da Siemens.

0: Solicitação de parada de outro canal de monitoramento.

1: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS, SAM/SBR, SDI ou SLP (lista de resultados 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: Imagem de estado da função de monitoramento SCA ou n < nx (lista de resultados 2) (r9711[0], r9711[1]).

3: A diferença do valor real de posição (r9713[0/1]) entre os dois canais de monitoramento é maior do que a tolerância no p9542/p9342. Na sincronização de valores reais habilitada (p9501.3/p9301.3), a diferença da velocidade (baseada no valor real de posição) é maior do que a tolerância no p9549/p9349.

4: A sincronização da comparação cruzada de dados entre os dois canais apresenta algum erro.

5: Habilitações de função (p9501/p9301). Ciclo de monitoramento de Safety muito pequeno (p9500/p9300).

6: Valor limite para SLS1 (p9531[0]/p9331[0])

7: Valor limite para SLS2 (p9531[1]/p9331[1])

8: Valor limite para SLS3 (p9531[2]/p9331[2])

9: Valor limite para SLS4 (p9531[3]/p9331[3])

10: Tolerância de parada (p9530/p9330)

11: Valor limite superior para SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12: Valor limite inferior para SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).

13: Valor limite superior para SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14: Valor limite inferior para SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).

31: Tolerância de posição (p9542/p9342) e/ou (p9549/p9349) na sincronização de valores reais habilitada (p9501.3/p9301.3)

32: Tolerância de posição no referenciamento seguro (p9544/p9344).

33: Tempo da mudança de velocidades (p9551/p9351)

35: Tempo de retardo, STOP A (p9556/p9356)

36: Tempo de controle do STO (p9557/p9357)

37: Tempo de transição do STOP C para o SOS (p9552/p9352)

38: Tempo de transição do STOP D para o SOS (p9553/p9353)

39: Tempo de transição do STOP E para o SOS (p9554/p9354)

40: Reação de parada na SLS (p9561/p9361)

41: Reação de parada na SLP1 (p9562[0]/p9362[0])

42: Velocidade de desligamento para STO (p9560/p9360)

43: Teste de memória da reação de parada (STOP A).

44 ... 57: Geral

Possível causa 1 (no comissionamento ou na alteração de parâmetros)

O valor de tolerância para a função de monitoramento é diferente nos dois canais de monitoramento.

Possível causa 2 (em operação)

Os valores de limite estão baseados no atual valor real (r9713[0/1]). Em caso de desvio dos valores reais seguros entre os dois canais de monitoramento, os valores de limite em intervalos definidos também serão diferentes (ou seja, isso corresponde ao valor de mensagem 3). Isso pode ser verificado através do controle das posições reais seguras.

Desvio permitido entre os dois canais de monitoramento: p9542/p9342.

44: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

45: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

46: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

47: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

48: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

49: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

50: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

51: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

52: Posição de imobilização + tolerância (p9530/9330)

53: Posição de imobilização - tolerância (p9530/9330)

54: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300) + tolerância (p9542/p9342).

55: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

56: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limit nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

57: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limit nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300) - tolerância (p9542/p9342).

58: Atual solicitação de imobilização.

75: Limite de velocidade nx (p9546, p9346).

Com a função "n < nx: Histerese e filtragem" (p9501.16 = 1) habilitada, este valor de mensagem também aparece no caso de tolerância de histerese divergente (p9547/p9347).

76: Reação de parada no SLS1 (p9563[0]/p9363[0])

77: Reação de parada no SLS2 (p9563[1]/p9363[1])

78: Reação de parada no SLS3 (p9563[2]/p9363[2])

79: Reação de parada no SLS4 (p9563[3]/p9363[3])

81: Tolerância de velocidade para SAM (p9548/p9348)

82: SGEs para fator de correção SLS.

83: Temporizador de teste de aprovação (p9558/p9358).

84: Tempo de transição do STOP F (p9555/p9355).

85: Tempo de transição da falha de barramento (p9580/p9380).

86: Identificação do sistema de 1 encoder (p9526/p9326).

87: Atribuição de encoder de um segundo canal (p9526/p9326).

89: Frequência do limite de encoder.

230: Constante de tempo de filtro para n < nx.

231: Tolerância de histerese para < nx.

232: Valor real de velocidade filtrado.

233: Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety + tolerância de histerese.

234: Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety.

235: -Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety.

236: -Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety - tolerância de histerese.

237: SGA n < nx.

238: Valor limite de velocidade para SAM (p9568/p9368).

243: Configuração de funções (p9507/p9307).

246: Tolerância de tensão da aceleração (p9589/p9389).

247: Tolerância do SDI (p9564/p9364).

248: Limite superior do SDI positivo (7FFFFFFF hex).

249: Valor real de posição (r9713[0/1]) – tolerância de SDI (p9564/p9364).

250: Valor real de posição (r9713[0/1]) + tolerância de SDI (p9564/p9364).

251: Limite inferior do SDI negativo (80000001 hex).

252: Reação de parada do SDI (p9566/p9366).

253: Tempo de retardo do SDI (p9565/p9365).

256: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS, SLP, parada de teste, SBR, SDI (lista de resultados 1 amp.) (r9710).

257: Funções de segurança divergentes nos monitoramentos de movimento sem ativação (p9512/p9312).

259: Fator de escala divergente para posição segura via PROFIsafe (p9574/p9374) ou telegrama PROFIsafe (p9611/p9811).

260: Valor Módulo inclusive escala (p9505/p9305 e p9574/p9374) na SP com 16 Bit.

263: Reação de parada na SLP2 (p9562[1]/p9362[1]).

264: Tolerância de posição inclusive escala (p9542/p9342 e p9574/p9374) na SP com 16 Bit.

265: Imagem de estado de todas as funções de modificação (lista de resultados 1) (r9710).

266: A velocidade de comutação no SOS é divergente (p9567/p9367).

267: O tempo de transição no SOS após a imobilização é divergente (p9569/p9369).

268: O tempo de retardo SLP é divergente (p9577/p9377).

269: Fator para o aumento da tolerância de posição na mudança de gamas de velocidade (p9543/9343).

270: Tela para imagem SGE: Todas as funções habilitadas que não são suportadas pela atual parametrização (p9501/p9301, p9601/p9801 e p9506/p9306).

271: Tela para imagem SGE: Desativação de todos os bits para a função "Mudança segura das gamas de velocidade"

272: A ativação da tolerância de posição aumentada na função "Mudança de gamas de velocidade" é divergente

273: Valor diferente de limite de velocidade para nivelamento da rampa em SAM/SBR.

274: SGA SCA, cames 1 a 15.

275: SGA SCA, cames 16 a 30.

276: Valor limite para SLA1 (p9578/p9378).

277: Resposta de parada para SLA1 (p9579/p9379).

278: Valor limite superior para SLA1

279: Valor limite superior para for SLA1

280: Valor limite superior para SLA1 (resolução fina).

281: Valor limite inferior para SLA1 (resolução fina).

282: Tempo do filtro SLA.

283: Valor real da aceleração (resolução fina)

1000: O temporizador de controle expirou. Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.

1002:

A confirmação de usuário é divergente depois de expirar o temporizador.

A confirmação de usuário não é consistente. O estado da confirmação de usuário diverge nos dois canais de monitoramento depois de expirar um período de 4 s.

1003:

Tolerância de referência excedida.

Com a confirmação de usuário colocada, a diferença entre o novo ponto de referência determinado após a inicialização (encoder absoluto) ou a aproximação do ponto de referência (sistema de medição codificado por distância e/ou incremental) e a posição real segura (valor armazenado + distância percorrida) é maior do que a tolerância de referência (p9544). Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

1004:

Erro de plausibilidade na confirmação de usuário.

1. A definição foi feita novamente, mesmo com a confirmação de usuário já colocada. Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

2. A confirmação de usuário foi colocada, mesmo o eixo não estando referenciado.

1005: STO ativo com a seleção da parada de teste.

1011: Estado de aprovação divergente entre os canais de monitoramento.

1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.

1014: falha ao cincronizar o SGA para a função "Safe cam""

1015: A mudança da gama de velocidade (bit 27 no telegrama PROFIsafe) dura mais que 2 min.

1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoramento.

1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoramento e o Sensor Module.

1022: Falha de sinal de vida para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 1.

1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.

1024: Falha de sinal de vida para encoder HTL/TTL.

1032: Falha de sinal de vida para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 2.

1033: Erro no controle do offset entre POS1 e POS2 para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 1.

1034: Erro no controle do offset entre POS1 e POS2 para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 2.

1039: Estouro no cálculo da posição.

1041: Volume de corrente muito baixo (sem encoder).

1042: Erro de plausibilidade de corrente/tensão.

1043: Muitas operações de aceleração.

1044: Erro de plausibilidade de valores reais de corrente.

5000 ... 5140:

Valores de mensagem do PROFIsafe.

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140: Ocorreu um erro interno de software (apenas para diagnóstico de falhas interno da Siemens).

5012: Falha na inicialização do driver do PROFIsafe.

5013: O resultado da inicialização é diferente nos dois controladores.

5022: Erro na avaliação dos parâmetros F. Os valores dos parâmetros F transmitidos não coincidem com os valores esperados no driver do PROFIsafe.

5025: O resultado da parametrização F é diferente nos dois controladores.

5026: Erro de CRC nos parâmetros F. O valor CRC transmitido dos parâmetros F não coincide com o valor calculado no driver de PROFIsafe.

5065: Foi constatado um erro de monitoramento de tempo ao receber o telegrama do PROFIsafe.

5066: Foi constatado um erro de monitoramento de tempo ao receber o telegrama do PROFIsafe.

6000 ... 6166:

Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança. Se "Parar B após falha da comunicação PROFISafe" (9612) estiver parametrizado, a transferência do valor de falha segura é retardada.

O significado de cada valor de mensagem está descrito na falha de Safety F01611.

7000: A diferença da posição segura é maior que a tolerância parametrizada (p9542/p9342).

7001: O valor de escala para a posição segura na representação de 16 Bit é muito baixo (p9574/p9374).

7002: Os contadores de ciclo para a transmissão da posição segura são divergentes nos dois canais de monitoramento.

7003: erro ao fornecer os dados para a função "Posição síncrona segura via PROFIsafe".

7004: ciclo do relógio PROFIsafe não corretamente sincronizado com o ciclo do relógio DP.

Veja também: p9555, r9725

Resolução: O seguinte geralmente se aplica:

Os ciclos de monitoramento nos dois canais e os tipos de eixo devem ser verificados quanto à equivalência e à mesma configuração aplicada, se necessário. Se o erro continuar a ser identificado, aumentar os ciclos de monitoramento poderá resolvê-lo.

Para o valor de mensagem = 0:

- nenhum erro foi identificado neste canal de monitoramento. Observe a mensagem de erro do outro canal de monitoramento (para HM: C30711).

Para o valor de mensagem = 3:

Fase de comissionamento:

- verificar os parâmetros do codificador e, se necessário, corrigi-los (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

Em operação:

- verificar o design mecânico e os sinais do codificador.

Para o valor de mensagem = 4:

Os ciclos de monitoramento nos dois canais devem ser verificados quanto à equivalência e, se exigido, definir de maneira igual. Combinadas ao valor de mensagem 5 do outro canal de monitoramento (com HM: C30711), as configurações do ciclo de monitoramento devem ser aumentadas.

Para o valor de mensagem = 11 ... 14:

- os valores limites em p9534/p9334 ou p9535/p9335 não são iguais nem foram definidos como muito altos. Corrigir os valores.

Para o valor de mensagem = 232:

- aumentar a tolerância de histerese (p9547/p9347). Possivelmente definir a filtração mais alta (p9545/p9345).

Para valor de mensagem = 274, 275:

- Aumentar a tolerância de came p9540/p9340 e/ou a tolerância de posição p9542/p9342.

Para valor de mensagem = 278, 279, 280, 281:

- Verificar se ambos os canais ajustaram o mesmo limite de aceleração. Resultados diferentes dependem se o SLA está habilitado e não selecionado ou habilitado e selecionado. Aqui, um outro valor de mensagem é possível.

Para o valor de mensagem = 1 ... 999:

- se o valor de mensagem estiver listado sob a causa: Verificar os parâmetros de comparação cruzada aos quais o valor de mensagem se refere.

- copiar os parâmetros de segurança.

- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.

- atualizar o software do Hydraulic Module.

- atualizar o software da Control Unit.

- correção da avaliação do codificador. Os valores reais diferem como um resultado das falhas mecânicas (cintos V, percurso até uma trava mecânica, desgaste e configuração de janela que é muito estreita, falha do decodificador ...).

Observação:

Para SINAMICS versão de Firmware >= 4.7, a lista KDV aumenta quando a configuração p9567 > 0. Para uma versão não compatível de SINUMERIK, isso pode levar a um erro na comparação cruzada dos dados (é indicado com um valor de mensagem >= 237). Se necessário, p9567 deve ser definido = 0 ou a versão de Firmware de SINUMERIK é atualizada.

Para o valor de mensagem = 1000:

- investigar o sinal associado à entrada de segurança relevante (problemas de contato).

Para o valor de mensagem = 1001:

- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.

- atualizar o software do Hydraulic Module.

- atualizar o software da Control Unit.

Para o valor de mensagem = 1002:

- realizar um reconhecimento seguro e definir simultaneamente o acordo de usuário nos dois canais de monitoramento (em até 4 s).

Para o valor de mensagem = 1003:

- verificar o sistema mecânico do eixo. É possível que o eixo tenha deslocado durante o desligamento e a última posição real salva não corresponde mais à nova posição real depois de reenergizar o sistema.

- aumentar a tolerância da comparação do valor real durante a referência (p9544).

Em seguida, verificar os valores reais, executar um POWER ON e definir novamente o acordo de usuário.

Para o valor de mensagem = 1004:

Para 1., o seguinte se aplica: Realizar reconhecimento seguro. Definir novamente o acordo de usuário.

Para 2., o seguinte se aplica: Realizar reconhecimento seguro. Somente redefinir o acordo de usuário se o eixo tiver sido usado como referência.

Para o valor de mensagem = 1005; desativar a verificação das condições para STO.

Para o valor de mensagem = 1007:

- verificar PLC quanto ao estado operacional correto (estado de execução, programa básico).

Para o valor de mensagem = 1008:

- verificar se os intervalos incorretos ou de sobreposição foram definidos nos dados da máquina SINUMERIK MD10393.

Para o valor de mensagem = 1011:

- para diagnóstico, consultar o parâmetro (r9571).

Para o valor de mensagem = 1012:

- atualizar o Firmware do Sensor Module para uma versão mais recente.

- para sistemas de 1 codificador, o seguinte se aplica: verificar os parâmetros do codificador quanto à equivalência (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).

- para sistemas de 1 e 2 codificadores, o seguinte se aplica: para copiar corretamente os parâmetros do codificador de p04xx, p9700 deve ser definido como 46 e p9701 deve ser definido como 172.

- para codificadores DQI, o seguinte se aplica: Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para uma versão mais recente liberada para codificadores DQI.

- O encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado, substituir o encoder.

- verificar a estrutura do armário de controle e a disposição do cabo em conformidade com EMC.

- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes ou uma reinicialização a quente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

- subsituir o hardware.

Para o valor de mensagem = 1014:

- verificar o valor real do encoder, se necessário, aumentar a tolerância de posição (p9542) e/ou a tolerância de came (p9540).

Para o valor de mensagem = 1020, 1021, 1024:

- verificar o link de comunicação.

- se necessário, aumentar as configurações do ciclo de monitoramento (p9500, p9511).

- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes ou uma reinicialização a quente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

- subsituir o hardware.

Para o valor de mensagem = 1033:

- se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para uma versão mais recente liberada para codificadores DQI.

Para o valor de mensagem = 1039:

- verificar os fatores de conversão como os índices de passo do eixo ou de transmissão.

Para o valor de mensagem = 1041:

- verificar se o motor possui corrente suficiente (>r9785[0]).

- reduzir a corrente mínima (p9588).

- para motores síncronos, aumentar o valor absoluto de p9783.

- verificar se a função "Operação controlada de loop fechado com injeção de sinal HF" está ativada (p1750.5 = 1) e, se necessário, desativá-la.

Para o valor de mensagem = 1042:

- aumentar o tempo de subida/descida da rampa do gerador de função de rampa (p1120/p1121).

- verificar se o controle de corrente/velocidade está corretamente definido (a corrente geradora de torque/geradora de campo e o valor real da velocidade não poderão flutuar).

- reduzir a resposta dinâmica do valor do ponto de ajuste.

- verificar os valores absolutos de corrente e de tensão e definir o comportamento de controle para que seja maior que 3% dos dados nominais do conversor em funcionamento ou em caso de uma falha.

- aumentar a corrente mínima (p9588/p9388).

Para o valor de mensagem = 1043:

- Aumentar a tolerância de tensão (p9589). Ao operar um motor de relutância, as configurações do controlador são geralmente selecionadas para serem mais dinâmicas. Se essa mensagem aparecer ao realizar a configuração de fábrica do p9589, então o limite de aceleração deve ser aumentado como solução (p9589 = 500 ... 1000%). Essa experiência mostra um comportamento robusto.

- aumentar o tempo de subida/descida da rampa do gerador de função de rampa (p1120/p1121).
- verificar se o controle de corrente/velocidade está corretamente definido (a corrente geradora de torque/geradora de campo e o valor real da velocidade não poderão flutuar).
- reduzir a resposta dinâmica do valor do ponto de ajuste.

Para o valor de mensagem = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.
- verificar se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Hydraulic Module envolvidos e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.
- atualizar o Firmware para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
- substituir a Control Unit.

Para o valor de mensagem = 5012:

- verificar a configuração do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) e a do Hydraulic Module (p9810). Não é permitido que o endereço PROFIsafe seja 0 ou FFFF!

Para o valor de mensagem = 5013, 5025:

- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.
- verificar a configuração do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) e a do Hydraulic Module (p9810).
- verificar se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Hydraulic Module envolvidos e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.

Para o valor de mensagem = 5022:

- verificar a configuração dos valores dos parâmetros F na unidade secundária PROFIsafe (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Para o valor de mensagem = 5026:

- verificar as configurações dos valores dos parâmetros F e de CRC do parâmetro F (CRC1) calculados a partir desses na unidade secundária PROFIsafe e atualizar.

Para o valor de mensagem = 5065:

- verificar a configuração e a comunicação na unidade secundária PROFIsafe (cons. N°/CRC).
- verificar a configuração do valor para o parâmetro F, F_WD_Time, na unidade secundária PROFIsafe e aumentar, se necessário.
- verificar se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Hydraulic Module envolvidos e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.

Para o valor de mensagem = 5066:

- verificar a configuração do valor para o parâmetro F, F_WD_Time, na unidade secundária PROFIsafe e aumentar, se necessário.
- avaliar informações de diagnósico no host F.
- verificar a conexão PROFIsafe.

Para o valor de mensagem = 6000 ... 6999:

Consultar a descrição dos valores de mensagem na falha de segurança F01611.

Para o valor de mensagem = 7000:

- aumentar a tolerância da posição (p9542/p9342).
- determinar a posição real da CU (r9713[0] e do segundo canal r9713[1] e verificar a diferença de plausibilidade.
- reduzir a diferença da posição real de CU (r9713[0] e do segundo canal r9713[1] para um sistema de 2 codificadores.

Para o valor de mensagem = 7001:

- aumentar o valor de escalonamento para a posição segura na notação de 16 bits (p9574/p9374).
- se necessário, reduzir a faixa de deslocamento.

Para o valor de mensagem = 7002:

- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.
- verificar se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Hydraulic Module envolvidos e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.

Esta mensagem pode ser identificada conforme segue:

- funções de monitoramento de movimento integradas na unidade: via Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- funções de monitoramento de movimento com SINUMERIK: via painel de controle da máquina

Para valor de mensagem = 7003, 7004:

- se necessário, adapte as configurações para os tempos para Tdp, Ti and To - ou aumente o ciclo do relógio de monitoramento p9500 (regra Tdp = 2 x n x p9500, n= 1, 2, 3, ...).

Veja também: p9300, p9500

201711 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Defeito em um canal de monitoramento

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou em resultados dos monitoramentos e disparou o STOP F. Um dos monitoramentos não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

Se pelo menos uma função de monitoramento estiver ativa, então, depois de expirar o temporizador, será emitida a mensagem C01701 "SI Motion: STOP B disparado".

O valor de mensagem que resultou em um STOP F é indicado no r9725.

Se o acionamento é operado junto com um SINUMERIK, os valores de mensagem são gravados na mensagem 27001 do SINUMERIK, exceto os seguintes valores de mensagem, que somente ocorrem no SINAMICS:

1007: A comunicação com o CLP está com falha (sinal de vida)

1008: A comunicação com o CLP está com falha (CRC)

Os valores de mensagem descritos a seguir referem-se à comparação cruzada entre os dois canais de monitoramento (funções de segurança integradas em acionamento).

Os valores de mensagem também podem aparecer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:

- Foram parametrizados tempos de ciclo diferentes (p9500/p9300 e/ou p9511/p9311)
- Foram parametrizados tipos de eixo diferentes (p9502/p9302).
- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Em valores de mensagem 3, 44 ... 57, 232 e sistemas de 1 encoder, foram definidos diferentes parâmetros de encoder.
- Para valores de mensagem 3, 44 ... 57, 232 e sistemas de 2, parâmetros de encoder que não foram definidos corretamente.
- Sincronização incorreta.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

0 até 999: Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta falha.

Os valores de mensagem que não estiverem listados a seguir servem apenas para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

0: Solicitação de parada de outro canal de monitoramento.

1: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS, SAM/SBR, SDI, SLA ou SLP (lista de resultados 1) (r9710[0], r9710[1]).

2: Imagem de estado da função de monitoramento SCA ou n < nx (lista de resultados 2) (r9711[0], r9711[1]).

3: A diferença do valor real de posição (r9713[0/1]) entre os dois canais de monitoramento é maior do que a tolerância no p9542/p9342. Na sincronização de valores reais habilitada (p9501.3/p9301.3), a diferença da velocidade (baseada no valor real de posição) é maior do que a tolerância no p9549/p9349.

4: A sincronização da comparação cruzada de dados entre os dois canais apresenta algum erro.

5: Habilitações de função (p9501/p9301). Ciclo de monitoramento de Safety muito pequeno (p9500/p9300).

6: Valor limite para SLS1 (p9531[0]/p9331[0])

7: Valor limite para SLS2 (p9531[1]/p9331[1])

8: Valor limite para SLS3 (p9531[2]/p9331[2])

9: Valor limite para SLS4 (p9531[3]/p9331[3])

10: Tolerância de parada (p9530/p9330)

11: Valor limite superior para SLP1 (p9534[0]/p9334[0]).

12: Valor limite inferior para SLP1 (p9535[0]/p9335[0]).

13: Valor limite superior para SLP2 (p9534[1]/p9334[1]).

14: Valor limite inferior para SLP2 (p9535[1]/p9335[1]).

15: Valor limite superior SCA, came 1 mais posição (p9536[0]/p9336[0]+p9540/p9340)

16: Valor limite inferior SCA, came 1 mais posição (p9536[0]/p9336[0])

17: Valor limite superior SCA, came 1 menos posição (p9537[0]/p9337[0]+p9540/p9340)

18: Valor limite inferior SCA, came 1 menos posição (p9537[0]/p9337[0])

19...30: valor limite SCA, cames 2 a 4. Consultar os valores de falha acima de 15 a 18 para o came 1

31: Tolerância de posição (p9542/p9342) ou (p9549/p9349) quando a sincronização de valor real é habilitada (p9501.3/p9301.3)

32: Tolerância de posição no referenciamento seguro (p9544/p9344).

33: Tempo, mudança de velocidades (p9551/p9351)

35: Tempo de retardo do STOP A (p9556/p9356)

36: Tempo de controle do STO (p9557/p9357)

37: Tempo de transição do STOP C para o SOS (p9552/p9352)

38: Tempo de transição do STOP D para o SOS (p9553/p9353)

39: Tempo de transição do STOP E para o SOS (p9554/p9354)

40: Reação de parada na SLS (p9561/p9361)

41: Reação de parada na SLP1 (p9562[0]/p9362[0])

42: Velocidade de desligamento para STO (p9560/p9360)

43: Teste de memória da reação de parada (STOP A).

44 ... 57: Geral

Possível causa 1 (no comissionamento ou na alteração de parâmetros)

O valor de tolerância para a função de monitoramento é diferente nos dois canais de monitoramento.

Possível causa 2 (em operação)

Os valores de limite estão baseados no atual valor real (r9713[0/1]). Em caso de desvio dos valores reais seguros entre os dois canais de monitoramento, os valores de limite em intervalos definidos também serão diferentes (ou seja, isso corresponde ao valor de mensagem 3). Isso pode ser verificado através do controle das posições reais seguras.

Desvio permitido entre os dois canais de monitoramento: p9542/p9342.

44: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor de limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

45: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

46: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

47: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

48: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

49: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

50: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

51: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

52: Posição de imobilização + tolerância (p9530/9330)

53: Posição de imobilização - tolerância (p9530/9330)

54: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300) + tolerância (p9542/p9342).

55: Valor real de posição (r9713[0/1]) + valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

56: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300).

57: Valor real de posição (r9713[0/1]) - valor limite nx (p9546/p9346) * ciclo de monitoramento do Safety (p9500/p9300) - tolerância (p9542/p9342).

58: Solicitação de parada real.

75: Limite de velocidade nx (p9546, p9346).

Com a função "n < nx: Histerese e filtragem" (p9501.16 = 1) habilitada, este valor de mensagem também aparece no caso de tolerância de histerese divergente (p9547/p9347).

76: Reação de parada no SLS1 (p9563[0]/p9363[0])

77: Reação de parada no SLS2 (p9563[1]/p9363[1])

78: Reação de parada no SLS3 (p9563[2]/p9363[2])

79: Reação de parada no SLS4 (p9563[3]/p9363[3])

80: Valor Modulo para SP em eixos rotativos (p9505/p9305).

81: Tolerância de velocidade para SAM (p9548/p9348)

82: SGEs para fator de correção SLS.

83: Temporizador de teste de aprovação (p9558/p9358)

84: Tempo de transição do STOP F (p9555/p9355)

85: Tempo de transição da falha de barramento (p9580/p9380)

86: Identificação do sistema de 1 encoder (p9526/p9326).

87: Atribuição de encoder de um segundo canal (p9526/p9326)

88: SCA (SN) habilitar (p9503/p9303).

89: Frequência do limite de encoder.

90: Valor de limite superior para SCA, came 5 mais posição (p9536[4]/p9336[4]+p9540/p9340)
91: Valor de limite inferior para SCA, came 5 mais posição (p9536[4]/p9336[4])
92: Valor de limite superior para SCA, came 5 menos posição (p9537[4]/p9337[4]+p9540/p9340)
93: Valor de limite inferior para SCA, came 5 menos posição (p9537[4]/p9337[4])
94...224: limite inferior SCA, cames 6 a 30. Consulte os valores de falha 90 a 93 para came 5.
225...229: telas de estado da função de monitoramento SCA (listas de resultado 3...7)
230: Constante de tempo de filtro para n < nx.
231: Tolerância de histerese para n < nx.
232: Valor real de velocidade filtrado.
233: Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety + tolerância de histerese.
234: Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety.
235: -Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety.
236: -Valor limite nx / ciclo de monitoramento do Safety - tolerância de histerese.
237: SGA n < nx.
238: Valor limite de velocidade para SAM (p9568/p9368 ou p9346/p9346).
239: Aceleração para SBR (p9581/p9381 e p9583/p9383).
240: Valor recíproco da aceleração para SBR (p9581/p9381 e p9583/p9383).
241: Tempo de retardo para SBR (p9582/p9382).
242: Especificação de função (p9506/p9306).
243: Configuração de funções (p9507/p9307).
244: Tempo de filtro do registro de valores reais sem encoder (p9587/p9387).
245: Corrente mínima de aquisição de valores reais sem encoder (p9588/p9388).
246: Tolerância de tensão da aceleração (p9589/p9389).
247: Tolerância do SDI (p9564/p9364).
248: Limite superior do SDI positivo (7FFFFFFF hex).
249: Valor real de posição (r9713[0/1]) – tolerância de SDI (p9564/p9364).
250: Valor real de posição (r9713[0/1]) + tolerância de SDI (p9564/p9364).
251: Limite inferior do SDI negativo (80000001 hex).
252: Reação de parada do SDI (p9566/p9366).
253: Tempo de retardo do SDI (p9565/p9365).
254: Ajuste do retardo de interpretação na aquisição de valores reais após a habilitação de pulsos (p9586/p9386).
255: Ajuste do comportamento durante a supressão de pulsos (p9509/p9309).
256: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS, SLP, parada de teste, SBR, SDI (lista de resultados 1 amp.) (r9710).
257: Funções de segurança divergentes nos monitoramentos de movimento sem ativação (p9512/p9312).
258: Tolerância de falhas de aquisição de valores reais sem encoder (p9585/p9385).
259: Fator de escala divergente para posição segura via PROFIsafe (p9574/p9374) ou telegrama PROFIsafe (p9611/p9811).
260: Valor Modulo inclusive escala (p9505/p9305 e p9574/p9374) na SP com 16 Bit.
261: Fator de escala divergente para a aceleração para SBR.
262: Fator de escala divergente para o valor recíproco da aceleração para SBR.
263: Reação de parada na SLP2 (p9562[1]/p9362[1])
264: Tolerância de posição inclusive escala (p9542/p9342 e p9574/p9374) na SP com 16 Bit.
265: Imagem de estado de todas as funções de modificação (lista de resultados 1) (r9710).
266: A velocidade de comutação no SOS é divergente (p9567/p9367).
267: O tempo de transição no SOS após a imobilização é divergente (p9569/p9369).
268: O tempo de retardo SLP é divergente (p9577/p9377).
269: Fator para o aumento da tolerância de posição na mudança de gamas de velocidade (p9543/9343).
270: Tela para imagem SGE: Todas as funções habilitadas que não são suportadas pela atual parametrização (p9501/p9301, p9601/p9801 e p9506/p9306).
271: Tela para imagem SGE: Desativação de todos os bits para a função "Mudança segura das gamas de velocidade"
272: A ativação da tolerância de posição aumentada na função "Mudança de gamas de velocidade" é divergente (p9568/p9368 ou p9346/p9346 ou "0").
273: valor limite para achatamento da rampa SAM/SBR divergente.

274: SGA SCA, cames 1 a 15.

275: SGA SCA, cames 16 a 30.

276: Valor limite para SLA1 (p9578/p9378).

277: Resposta de parada para SLA1 (p9579/p9379).

278: Valor limite superior para SLA1

279: Valor limite superior para for SLA1

280: limite superior para SLA1 (resolução fina).

281: Limite inferior para SLA1 (resolução fina).

282: tempo do filtro SLA.

283: Valor real de aceleração (resolução fina)

1000: O temporizador de controle expirou. Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.

1002:

A confirmação de usuário é divergente depois de expirar o temporizador.

A confirmação de usuário não é consistente. O estado da confirmação de usuário diverge nos dois canais de monitoramento depois de expirar um período de 4 s.

1003:

Tolerância de referência excedida.

Com a confirmação de usuário colocada, a diferença entre o novo ponto de referência determinado após a inicialização (encoder absoluto) ou a aproximação do ponto de referência (sistema de medição codificado por distância e/ou incremental) e a posição real segura (valor armazenado + distância percorrida) é maior do que a tolerância de referência (p9544). Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

1004:

Erro de plausibilidade na confirmação de usuário.

1. A definição foi feita novamente, mesmo com a confirmação de usuário já colocada. Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

2. A confirmação de usuário foi colocada, mesmo o eixo não estando referenciado.

1005:

- Para monitoramentos de movimento seguros sem encoder: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.

- Para monitoramentos de movimento seguros com encoder: STO ativo com a seleção da parada de teste.

1011: Estado de aprovação divergente entre os canais de monitoramento.

1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.

1014: falha ao sincronizar o SGA para a função "Safe cam"

1015: A mudança da gama de velocidade (bit 27 no telegrama PROFIsafe) dura mais que 2 min.

1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoramento.

1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoramento e o Sensor Module.

1022: Falha de sinal de vida para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 1.

1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.

1024: Falha de sinal de vida para encoder HTL/TTL.

1032: Falha de sinal de vida para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 2.

1033: Erro no controle do offset entre POS1 e POS2 para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 1.

1034: Erro no controle do offset entre POS1 e POS2 para encoder DRIVE-CLiQ no canal de monitoramento 2.

1035: a compensação entre o POS1 e POS2 para o encoder DRIVE-CLiQ em um dos canais de monitoramento mudou desde o último comissionamento.

1039: Excesso de fluxo ao calcular a posição.

1041: Valor de corrente muito baixo (sem encoder).

1042: Erro de plausibilidade de corrente/tensão.

1043: Número excessivo de acelerações.

1044: Erro de plausibilidade de valores reais de corrente.

5000 ... 5140:

Valores de mensagem do PROFIsafe.

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

5000, 5014, 5023, 5024, 5030 ... 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

Ocorreu um erro interno de software (apenas para diagnóstico de falhas interno da Siemens).

5012: Falha na inicialização do driver do PROFIsafe.

5013: O resultado da inicialização é diferente nos dois controladores.

5022: Erro na avaliação dos parâmetros F. Os valores dos parâmetros F transmitidos não coincidem com os valores esperados no driver do PROFIsafe.

5025: O resultado da parametrização F é diferente nos dois controladores.

5026: Erro de CRC nos parâmetros F. O valor CRC transmitido dos parâmetros F não coincide com o valor calculado no driver de PROFIsafe.

5065: Durante a recepção do telegrama do PROFIsafe foi constatada uma falha de comunicação.

5066: Foi constatado um erro de monitoramento de tempo ao receber o telegrama do PROFIsafe.

6000 ... 6166:

Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança. Se "Parar B após falha da comunicação PROFISafe" (p9612) estiver parametrizado, a transferência de valor da falha segura é atrasada.

O significado de cada valor de mensagem está descrito na falha de Safety F01611.

7000: A diferença da posição segura é maior que a tolerância parametrizada (p9542/p9342).

7001: O valor de escala para a posição segura na representação de 16 Bit é muito baixo (p9574/p9374).

7002: Os contadores de ciclo para a transmissão da posição segura são divergentes nos dois canais de monitoramento.

7003: erro ao fornecer os dados para a função "Posição síncrona segura via PROFIsafe".

7004: ciclo do relógio PROFIsafe não corretamente sincronizado com o ciclo do relógio DP.

Veja também: p9555, r9725

Resolução: Normalmente aplica-se o seguinte:

Os ciclos de monitoramento em ambos os canais e os tipos de eixos devem ser verificados em sua igualdade e a mesma configuração aplicada se necessário. Se o erro continua a ser identificado, aumentar os ciclos do relógio de monitoramento pode resolver isto.

Para o valor de mensagem = 0:

- nenhum erro foi identificado neste canal de monitoramento (para MM: C30711).

Para valor de mensagem = 3:

Fase de comissionamento:

- verificar os parâmetros do encoder e se necessário corrigir (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).

Em operação:

- verificar os projetos mecânicos e os sinais do encoder.

- se o controle de loop fechado com modulação de ponta estiver parametrizado (p1802[x] = 9): parametrizar modulação de ponta com sensor de valor real sem encoder (p9507.5 = p9307.5 = 1).

Para valor de mensagem = 4:

Os ciclos de monitoramento em ambos os canais devem ser verificados e se necessário, ajustar. Em conjunto com o valor de mnsagem 5 do outro canal de monitoramento (com MM: C30711), as configurações de ciclo de monitoramento devem ser aumentadas.

Para valor de mensagem = 11 ... 14:

- os valores de limites p9534/p9334 ou p9535/p9335 forem diferentes ou estiverem muito altas. Corrigir os valores.

Para valor de mensagem = 15 ... 30 and 90 ... 229:

- as posições do came para a função SCA em p9536/p9336, p9537/p9337 ou a tolerância do came p9540/p9340 são diferentes. Corrigir os valores. Aumentar a tolerância do came p9540/p9340.

Para valor de mensagem = 232:

- aumentar a tolerância de histerese (p9547/p9347). Possivelmente colocar a filtragem mais alta (p9545/p9345).

Para valor de mensagem = 274, 275:

- aumentar a tolerância do came p9540/p9340 e/ou a tolerância de posição p9542/p9342.

Para valor de mensagem = 278, 279:

- Verificar se ambos os canais ajustaram o mesmo limite de aceleração. Resultados diferentes dependem de o SLA estar habilitado e não selecionado ou habilitado e selecionado. Aqui, um outro valor de mensagem é possível.

Para valor de mensagem = 1 ... 999:

- se o valor de mensagem é listado sob a causa: verificar os parâmetros comparados aos quais se refere a mensagem de erro.

- copiar os parâmetros de segurança.

- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.

- atualizar o software do Motor Module.

- atualizar o software da Control Unit.

- correção da avaliação do encoder. Os valores reais diferem em razão das falhas mecânicas (cintos V, curso até uma parada mecânica, desgaste e ajuste de janela muito estreito, falha do encoder, ...).

Nota:

Para versão de firmware SINAMICS >= 4.7, a lista CDC é aumentada quando a configuração p9567 > 0. Em uma versão não compatível de SINUMERIK isso pode levar a um erro de comparação de dados (é indicado com valor de mensagem >= 237). Se necessário, p9567 deve ser definido = 0, ou a versão de firmware SINUMERIK atualizada.

Para valor de mensagem = 1000:

- investigar o sinal associado à entrada de segurança relevante (problemas de contato).

Para valor de mensagem = 1001:

- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.

- atualizar o software do Motor Module.

- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de mensagem = 1002:

- executar a confirmação segura, definir o consentimento do usuário em ambos os canais de monitoramento simultaneamente (dentro de 4 s).

Para valor de mensagem = 1003:

- verificar o sistema mecânico do eixo. Pode ser que o eixo tenha girado ao desligar, e a última posição real salva não corresponda à nova corresponda depois de o sistema ter sido ligado novamente.

- aumentar a tolerância para a comparação de valor real ao fazer referência a (p9544).

Verificar então os valores reais, executar um POWER ON e definir o consentimento do usuário novamente.

Para valor de mensagem = 1004:

Para 1°, aplica-se o seguinte: realizar a confirmação seguro. Definir o consentimento do usuário novamente.

Para 2°, aplica-se o seguinte: realizar a confirmação seguro. Definir o consentimento do usuário novamente se o eixo tiver sido referenciado.

Para o valor de mensagem = 1005:

- para monitoramento de funções de movimentos seguro sem encoder: verificar as condições para habilitação do pulso.
- para funções de monitoramento de movimentos seguros com encoder: verificar condições para desmarcação do STO.

Nota:

Para um Power Module, a parada de teste deve sempre ser realizada para habilitação de pulso (independente se com ou sem encoder).

Para o valor de mensagem = 1007:

- verificar se o PLC está no estado de operação correto (estado de funcionamento, programa básico).

Para o valor de mensagem = 1008:

- verificar se intervalos de endereço sobrepostos ou incorretos foram definidos nos dados de máquina SINUMERIK MD10393.

Para o valor de mensagem = 1011:

- para diagnósticos, consultar o parâmetro (r9571).

Para o valor de mensagem = 1012:

- atualizar o firmware do Sensor Module para uma versão mais recente.
- para systemas de 1 encoder, aplica-se o seguinte: verificar os parâmetros de encoder quanto à igualdade (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- para sistemas de 1 e 2 encoders , aplica-se o seguinte: para copiar corretamente os parâmetros de encoder de p04xx, p9700 deve ser definido em 46 e p9701 deve ser definido em 172.
- para encoders DQI aplica-se o seguinte: Se necessário, atualize a versão de firmware da Control Unit para uma versão mais recente, que é liberada para encoders DQI.
- O encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado, substituir o encoder.
- verificar a estrutura do armário de controle e a disposição do cabo em conformidade com EMC.
- executar um POWER ON (desligar/ligar) de todos os componentes ou uma partida a quente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- substituir o hardware.

Para o valor de mensagem= 1014:

- verificar o valor real do encoder (p9542) e/ou tolerância do came (p9540).

Para o valor de mensagem = 1020, 1021, 1024:

- verificar a conexão de comunicação.
- se necessário, aumentar as configurações de ciclo de relógio de monitoramento (p9500, p9511).
- executar um POWER ON (desligar/ligar) de todos os componentes ou uma partida a quente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- substituir o hardware.

Para o valor de mensagem = 1033, 1034:

- se necessário, atualize a versão de firmware da Control Unit para uma versão mais recente, que é liberada para encoders DQI.

Para valor de mensagem = 1035, se um dos encoders de segurança foi substituído:

- confirmar a substituição do hardware (p9700 = 29, p9701 = 236 or p9702 = 29).
- salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ur p0971 = 1 ou "copiar RAM para ROM").
- confirmar a falha (ex. BI: p2103).

Para mensagem de valor = 1039:

- verificar os fatores de conversão, espaçamento dos fusos ou razões de transmissão.

Para mensagem de valor = 1041:

- verificar se o motor tem corrente suficiente (>r9785[0]).
- reduzir a corrente mínima (p9588).
- para motor síncrono, aumentar o valor absoluto de p9783.
- verificar se a função "Operação controlada com injeção de sinal HF" está ativada (p1750.5 = 1) e se necessário, desativar.

Para mensagem de erro = 1042:

- aumentar o tempo de subida/descida do gerador de função de rampa (p1120/p1121).

- verificar se o controle de corrente/velocidade está definido corretamente (corrente geradora de torque/geradora de campo e o valor de velocidade real não podem flutuar).

- reduzir a resposta dinâmica do valor de setpoint.

- verificar a corrente absoluta e valores de tensão 3% dos dados do conversor nominal de forma que seja maior que 3% dos dados do conversor nominal em operação ou no caso de uma falha.

- aumentar a corrente mínima (p9588/p9388).

Para o valor de mensagem = 1043:

- Aumentar a tolerância de tensão (p9589). Ao operar um motor de relutância, as configurações do controlador são geralmente selecionadas para serem mais dinâmicas. Se essa mensagem aparecer ao realizar a configuração de fábrica do p9589, então o limite de aceleração deve ser aumentado como solução (p9589 = 500 ... 1000%). Essa experiência mostra um comportamento robusto.

- aumentar o tempo de subida/descida do gerador de função de rampa (p1120/p1121).

- verificar se o controle de corrente/velocidade está definido corretamente (corrente geradora de torque/geradora de campo e o valor de velocidade real não podem flutuar).

- reduzir a resposta dinâmica do valor de setpoint.

Para o valor de mensagem = 5000, 5014, 5023, 5024, 5030, 5031, 5032, 5042, 5043, 5052, 5053, 5068, 5072, 5073, 5082 ... 5087, 5090, 5091, 5122 ... 5125, 5132 ... 5135, 5140:

- Executar um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.

- verificar se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.

- atualizar o firmware para a versão mais recente.

- contatar o suporte técnico.

- substituir Control Unit.

Para o valor de mensagem = 5012:

- verificar as configurações do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) e a do Motor Module (p9810). Não é permitido que o endereço PROFIsafe seja 0 ou FFFF!

Para o valor de mensagem = 5013, 5025:

- executar um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.

- verificar a configuração do endereço PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810)

- verificar se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.

Para o valor de mensagem = 5022:

- verificar a configuração dos valores dos parâmetros F no slave PROFIsafe (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Para o valor de mensagem = 5026:

- verificar as configurações dos valores dos parâmetros F e o parâmetro F CRC (CRC1) calculado a partir destes no slave PROFIsafe e atualizar.

Para o valor de mensagem = 5065:

- verificar a configuração e a comunicação no slave da PROFIsafe (cons. N°/CRC).

- verificar a configuração do valor para o parâmetro F_WD_Time no slave da PROFIsafe e aumentar, se necessário.

- verificar se há um erro na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.

Para o valor de mensagem = 5066:

- verificar a configuração do valor para o parâmetro F_WD_Time no slave da PROFIsafe e aumentar, se necessário.

- avaliar a informação de diagnóstico no F host.

- verificar a conexão PROFIsafe.

Para o valor de mensagem = 6000 ... 6999:

Consultar a descrição dos valores de mensagem na falha de segurança F01611.

Para o valor de mensagem = 7000:

- aumentar a tolerância de posição (p9542/p9342).

- determinar a posição real da Control Unit (r9713[0] e o segundo canal r9713[1], e verificar a plausibilidade da diferença.

- reduzir a diferença da posição real da Control Unit (r9713[0] e o segundo canal r9713[1] para um sistema de 2 encoders.

Para o valor de mensagem = 7001:

- aumentar o valor de escala para a posição segura na representação de 16 bit (p9574/p9374).

- se necessário, reduzir o intervalo de deslocamento.

Para o valor de mensagem = 7002:

- executar um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.
- verificar se há um erro na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, executar uma rotina de diagnóstico para as falhas identificadas.

Essa mensagem pode ser reconhecida sem um POWER ON conforme a seguir (confirmação segura):

- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI onborad (somente CU310-2).
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Para valor de mensagem = 7003, 7004:

- se necessário, adaptar as configurações para os tempos para Tdp, Ti and To - ou aumentar o ciclo de relógio de monitoramento p9500 (regra Tdp = 2 x n x p9500, n= 1, 2, 3, ...).

Veja também: p9300, p9500

201712 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Defeito no processamento F-IO

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a comparação e a verificação cruzada dos dois canais de monitoramento, o drive detectou uma diferença entre os parâmetros ou resultados do processo F-IO e ativou STOP F. Uma das funções de monitoramento não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

A mensagem de Safety C01711 com o valor de mensagem 0 será também exibida em razão da iniciação de STOP F.

Se pelo menos uma função de monitoramento estiver ativa, depois de expirar o temporizador parametrizado, será emitida a mensagem de Safety C01701 "SI Motion: STOP B ativado".

Valor de mensagem (r9749, representação decimall):

Número de dados comparados cruzados que resultaram nesta mensagem.

1: SI, entradas do tempo de monitoramento de discrepâncias (p10002, p10102).

2: SI, confirmação do terminal de entrada de evento interno (p10006, p10106).

3: SI, terminal de entrada STO (p10022, p10122).

4: SI, terminal de entrada SS1 (p10023, p10123).

5: SI, terminal de entrada SS2 (p10024, p10124).

6: SI, terminal de entrada SOS (p10025, p10125).

7: SI, terminal de entrada SLS (p10026, p10126).

8: SI, terminal de entrada SLS_Limit(1) (p10027, p10127).

9: SI, terminal de entrada SLS_Limit(2) (p10028, p10128).

10: SI Safe State, seleção de sinal (p10039, p10139).

11 SI F-DI, modo de entrada (p10040, p10140).

12: SI F-DO 0, fontes de sinais (p10042, p10142).

13: Estado diferente das fontes de sinal estáticas e inativas (p10006, p10022 ... p10031).

14: SI, saídas do tempo de monitoramento de discrepância (p10002, p10102).

15: SI, Confirmação de evento interno (p10006, p10106).

16: SI, Modo de teste do sinal de resposta do sensor de testes selecionado para a parada de teste (p10046, p10146, p10047, p10147) .

17: SI, Tempo de retardo para parada de teste nas DOs (p10001).

18 ... 25: SI, Sinal de resposta do sensor de teste (p10046, p10146, p10047, p10147). Ação esperada do sinal interno de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado.

26 ... 33: SI, Sinal de resposta do teste de sensor (p10046, p10146, p10047, p10147). Ação esperada do sinal externo de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado.

34 ... 41: SI, Sinal de resposta do teste de sensor (p10046, p10146, p10047, p10147). Ação esperada do segundo sinal interno de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado.

42: Dado interno para processamento do segundo sinal interno de releitura, formado pelo modo de parada de teste selecionado (p10047, p10147).

43: Dado interno para processamento do sinal interno de releitura, formado pelo modo de parada de teste selecionado (p10047, p10147).

44: Dado interno para processamento do sinal externo de releitura, formado pelo modo de parada de teste selecionado (p10047, p10147).

45: Dado interno para estado de inicialização do módulo de parada de teste, dependente dos parâmetros de parada de teste.

46: SI Tempo de estabilização das entradas digitais (p10017, p10117).

47: Seleção de F-DI para PROFIsafe (p10050, p10150).

48: Tela do F-DI utilizado (p10006, p10022 ... p10031).

49: SI, terminal de entrada positiva SDI (p10030, p10130).

50: SI, terminal de entrada negativa SDI (p10031, p10131).

51: SI, terminal de entradas SLP (p10032, p10132).

52: SI, terminal de entrada de seleção de SLP (p10033, p10133).

53: Dados internos para a lógica de retração (p10009, p100109).

54: SI, F-DI para retração SLP (p10009, p100109).

Resolução: - Confira parametrização nos parâmetros envolvidos e corrente se requerido.
- Assegure a igualdade copiando o dado SI para o segundo canal e então execute o teste de aceitação.
- Confira o monitoramento de ciclo de clock em p9500 e p9300 para igualdade.
Esta mensagem pode ser reconhecida sem um POWER ON conforme segue (reconhecimento seguro):
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina
Veja também: p9300, p9500

201714 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Velocidade limitada segura excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento movimentou-se mais rápido que o valor limite de velocidade (p9531) previsto. O acionamento é parado pela reação de parada projetada (p9563).
Valor de mensagem (r9749, interpretar decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.

Resolução: - Verificar o programa de deslocamento no sistema de comando.
- Verificar os limites para a SLS e corrigir (p9531), se necessário.
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON da seguinte maneira (confirmação segura):
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
Veja também: p9531, p9563

201715 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Posição Seguramente Limitada excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O eixo se movimentou além da posição parametrizada mencionada pela função "SLP".
Mensagem (r9749, representação decimall):
10: SLP1 violado.
20: SLP2 violado

Resolução: - verifique o programa de deslocamento/movimento no controle.
- verifique os limites para a função "SLP" e, se necessário, adapte (p9534, p9535)
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON conforme segue (confirmação segura):
Pré-requisito
- desative a função "SLP"e recoloque o eixo dentro do intervalo de posição permitido.
Faça uma confirmação segurança usando uma das seguintes opções:
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)
Veja também: p9534, p9535

201716 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Tolerância excedida para sentido de movimento seguro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A tolerância na função "Sentido de movimento seguro" foi excedida. O acionamento é parado pela reação de parada configurada (p9566).
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
0: A tolerância para a função "Sentido positivo de movimento seguro" foi excedida.
1: A tolerância para a função "Sentido negativo de movimento seguro" foi excedida.

Resolução: - verifique o programa de deslocamento/movimento no controle.
- verifique a tolerância para a função "SDI" e, se necessário, adapte (p9564)
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação seguro):
Pré-requisito:
- desative a função "SDI"e se necessário selecione novamente.
Faça uma confirmação seguro usando uma das seguintes opções:
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI onboard (somente CU310-2).
-PROFsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9564, p9565, p9566

201717 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): limite SLA excedido

Objeto de acionamento: SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O limite de aceleração foi excedido para a função "Aceleração limitada com segurança". A unidade propulsora é parada através da resposta de parada configurada (p9579).
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
0: O monitoramento da aceleração grosseira violou o limite de aceleração.
1: O monitoramento da aceleração fina e, eventualmente filtrada, violou o limite de aceleração.

Resolução: - verificar o programa de deslocamento no controle.
- verificar o limite de aceleração para a função "SLA" e, se necessário, ajustar (p9578).
- realizar uma confirmação de segurança.
Para valor da mensagem = 0:
Efetuar análise das causas com r9714[0] e r9714[3].
Para valor da mensagem = 1:
Efetuar análise das causas com r9789[0], r9789[1] e r9789[2].
Nota:
SI: Safety Integrated
SLA: Safely-Limited Acceleration (aceleração limitada com segurança)
Veja também: p9578

201730 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Bloco de referência inválido para velocidade limitada segura e dinâmica

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O bloco de referência transferido pelo PROFIsafe é negativo.
Um bloco de referência é utilizado para gerar um valor-limite de velocidade mencionada com base na quantidade de referência "Valor-limite de velocidade SLS1" (p9531[0]).
O drive é parado como resultado da resposta de parada configurada (p9563[0]).
Mensagem (r9749, representação decimall):
solicitada, bloco de referência inválido.

Resolução: No telegrama PROFIsafe, os dados de entrada S_SLS_LIMIT_IST devem ser corrigidos.
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON conforme segue (confirmação segura):
-PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)

201745 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Controlar o torque de frenagem durante o teste de frenagem

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: Através do parâmetro p2003 pode ser modificada a normalização do "brake torque" para o "brake test".
Para o "braking test", deve ser executado novamente um "acceptance test". Isto, determina que o "braking test" é executado com o "braking torque" correto.

Resolução: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Repetir o teste de aceptancia para teste seguro de frenagem quando o teste de frenagem é aplicado.
Veja também: p2003

201750 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Falha de hardware do encoder de segurança

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O encoder utilizado nas monitorações seguras de movimento apresenta uma falha de hardware.
Valor de mensagem (r9749, valor em decimal):
Palavra de estado do encoder 1, palavra de estado do encoder 2 que gerou a mensagem.

Resolução: - verifique a conexão do encoder.
- substitua o encoder.
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON da seguinte forma: (confirmação seguro)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2).
-PROFIsafe.
painel de controle de máquina.
Nota com relação à substituição de encoder para o motor de terceiros:
O número de série do encoder deve ser copiado para confirmação desta mensagem de segurança.
Isso pode ser realizado utilizando p0440 = 1 ou p1990 = 1.

201751 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Erro do teste de efetividade do enconder de safety.

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ utilizado para sinais de funções de monitoramento de movimento seguro em um erro do teste de efetividade.
Valor da mensagem (r9749, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Resolução: - Confira a conexão do encoder.
- Substituir o encoder.
Esta mensagem pode ser reconhecida sem um POWER ON como segue (reconhecimento seguro):
- Terminal Module 54F (TM54F)
F-DI (somente CU310-2)
- PROFIsafe
- painel de controle da máquina.

201752 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Posição de referência inválida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A posição de referência transmitida é inválida
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
1: Não é possível transmitir diretamente a posição de referência (p9573=89).
2: Não é possível transmitir a posição de referência no movimento.

Resolução: - Desestacionar eixo/encoder.
- Confirmar falha de encoder.
- Desativar a mudança de gamas de velocidade.
- Ao referenciar via Safety Control Channel (SCC), habilitar a função "Referenciamento via SCC" (p9501.27/9301.27).
Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados em acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe

201780 <Especificação do local>SBT Quando selecionado, o freio é fechado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Os seguintes freios estão fechados: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao selecionar o teste de frenagem ou iniciá-lo, nem todos os freios foram abertos.
Valor de alarme (r2124, interpretar como binária):
Bit 0 = 1:
O freio interno está fechado.
Bit 1 = 1:
O freio externo está fechado (p10230.5, p10235.5, p10202).
Nota:
O alarme também será emitido se o freio não for configurado em p10202.
SBT: Safe Brake Test (teste de freio seguro)
Veja também: p10202, p10230, p10235

Resolução: Abra todos os freios e selecione o teste de frenagem novamente (p10230.0, p10235.0).

201781 <Especificação do local>SBT tempo de abertura de freio excedido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo máximo (11 s) para abrir o freio durante o teste de frenagem foi excedido.
Causas possíveis:
- durante o teste de frenagem, o drive entrou em uma condição de falha e, portanto, o freio foi fechado pelo drive.
- para um freio externo, o sinal de retorno "Freio fechado" foi sinalizado por muito tempo (p10230.5, p10235).
Valor de alarme(r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1:
Não foi possível para o freio interno ser aberto.
Bit 1 = 1:
Não foi possível para o freio externo ser aberto.
Nota:
SBT: Safe Brake Test (teste de freio seguro)

Resolução: - Execute um reconhecimento seguro.
- Reinicie o teste de frenagem (p10230.1, p10235.1)
Veja também: p10230, p10235

201782 <Especificação do local>SBT controle incorreto do teste de frenagem

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O teste de frenagem foi cancelado por causa de uma ativação incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Valor de advertência 0:
O teste de frenagem foi cancelado por causa de uma falha (foi excedido o tempo de abertura ou de fechamento do freio).
Bit 0:
O teste de frenagem seguro foi cancelado redefinindo a seleção do teste de frenagem.
Bit 1:
O teste de frenagem seguro foi cancelado redefinindo o início do teste de frenagem.
Bit 2:
O freio, que foi ativado no início do teste de frenagem, não se encontra configurado no p10202.
Ao iniciar o teste de frenagem pela ativação da parada de teste, o freio 1 não se encontra configurado como freio interno.
Há um erro de configuração do teste de frenagem. Neste caso também é emitida a advertência A01785.
Nota:
SBT: Safe Brake Test (teste de frenagem seguro)
Veja também: p10202

Resolução:
- Verifique a parametrização do teste de frenagem (p10202).
- Verifique se o alarme A01785 está presente; se sim, avalie-o.
- Execute uma confirmação segura.
- Se necessário, reinicie o teste de frenagem.

201783 <Especificação do local>SBT Tempo de fechamento de freio excedido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo máximo (11 s) para fechar o freio durante o teste de frenagem foi excedido.
Valor de alarme(r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1:
Não foi possível para o freio interno ser fechado.
Bit 1 = 1:
Não foi possível para o freio externo ser fechado.
Nota:
SBT: Safe Brake Test (teste de freio seguro)

Resolução:
- Ao utilizar um freio externo, verifique se o sinal de retorno "freio fechado" está corretamente interconectado com a palavra de controle do teste de frenagem (p10230.5, p10235.5).
- Ao utilizar um freio interno com sinal de resposta externa, verifique se o sinal de retorno está corretamente interconectado com o controle de freio estendido.
- execute uma confirmação segura.
- reinicie o teste de frenagem (p10230.1, p10235.1).

201784 <Especificação do local>SBT teste de frenagem cancelado com falha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O teste de frenagem seguro foi cancelado como resultado de uma falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar como binária):
Bit 17 = 1: falha na sequência de teste de frenagem (causa, consulte os bits 0 ... 10).
Bit 18 = 1: o freio interno está fechado. Deve estar aberto quando o freio externo é testado (p10202).
Bit 19 = 1: o freio externo está fechado. Deve ser abert quando o freio interno é testado (p10202).
Bit 20 = 1: nem todos os freios estão abertos (p10202).
Bit 21 = 1: posição do eixo durante o teste de frenagem inválido em razão do eixo de estacionamento.
Bit 22 = 1: erro interno do software.
Bit 23 = 1: a faixa de posição permitida do eixo foi violada com o freio fechado (p10212/p10222).
Bit 24 = 1: o freio interno testado foi aberto enquanto o teste de frenagem foi ativado.
Bit 25 = 1: o freio externo testado foi aberto enquanto o teste de frenagem foi ativado.
Bit 26 = 1: durante o teste de frenagem ativo, o torque de teste deixou sua largura de banda de tolerância (20 %).
Causa para o bit de valor de alarme 17:
Bit 0 = 1: operação na seleção do teste de frenagem não habilitado (r0899.2 = 0).
Bit 1 = 1: ocorreu falha externa (por exemplo, o teste de frenagem já iniciado foi cancelado pelo usuário).
Bit 2 = 1: na seleção do teste de frenagem, o freio está fechado.
Bit 3 = 1: ao determinar o torque de carga, o freio está fechado.
Bit 4 = 1: ocorreu uma falha com uma reação de interrupção (por exemplo OFF1, OFF2 or OFF3). - ou a habilitação de pulso foi desativada (ex. STO selecionado ou operação não mais disponível).
Bit 5 = 1: ao selecionar o teste de frenagem, o setpoint da velocidade do eixo estava muito alto.
Bit 6 = 1: a velocidade real (r0063) do eixo está muito alta (por exemplo, o freio não se segura durante o teste de frenagem).
Bit 7 = 1: modo incorreto do controlador de velocidade (por exemplo, controle de velocidade sem encoder ou operação U/f).
Bit 8 = 1: controle de loop fechado não habilitado ou gerador de função ativo.
Bit 9 = 1: o controle não passa no teste de frenagem (porque o controle de velocidade PI não foi parametrizado).
Bit 10 = 1: limite de torque alcançado (r1407.7, r1408.8).
Nota:
SBT: Safe Brake Test (teste de frenagem seguro)

Resolução: - Remova a causa de falha.
- Execute uma confirmação segura.
- Se necessário, reinicie o teste de frenagem.
Sobre o bit 17 = 1 com bit 6 = 1 ou bit 23 = 1:
Se o tempo de fechamento de freio do freio de retenção do motor (p1217) foi ajustado com valor muito baixo, no início do teste de frenagem, o freio foi fechado tardiamente. O tempo de fechamento de freio deve ser adaptado (p1217).

201785 <Especificação do local>SBT erro de configuração do teste de frenagem

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Erro ao parametrizar o teste de frenagem.
Nesta configuração, o teste de freio não pode ser iniciado ou não pode ser iniciado sem erro.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1:
Nenhuma função de monitoramento foi habilitada.
2:
Dois freios internos foram configurados (p10202).
4:
Nenhum freio interno foi configurado (p10202).
8:
O teste de freio está configurado para um freio interno, entretanto o controle de freio não está habilitado (p9602/p9802).
Nota:
A partir da versão de firmware 5.1, o SBT sem SBC também é permitido para o freio interno.
16:
O teste de frieo e Segurança sem codificador estão simultaeamente habilitados (p9306/p9506). Isto não é permitido.
32:
O teste de frenagem seguro e o vetor de controle U/f estão habilitados. o teste de frenagem seguro não é possível neste modo de controle.
Nota:
SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)
SBT: Safe Brake Test (teste de frenagem seguro)

Resolução: Verifique a parametrização do teste de frenagem.

201786 <Especificação do local>SCC sinal de origem modificado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A origem de sinal em p10235 ou p10250 foi modificada.
A nova origem de sinal é imediatamente eficaz.
Nota:
SCC: Safety Control Channel
Veja também: p10235, p10250

Resolução: Falha de confirmação.

201787 <Especificação do local>SBT tipo de motor diferente

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O grupo do tipo de motor para o teste de frenagem segura (p10204) não é compatível com o grupo do tipo de motor pelo módulo de função (r0108.12).

Resolução: Adapte o tipo de motor para o teste de frenagem segura.
Nota:
Todos os parâmetros para o teste de frenagem, cuja unidade depende do tipo de motor, devem ser verificados.
Veja também: p10204, p10209

201788 <Especificação do local>SI: A parada de teste autom. aguarda a desativ. do STO por meio das funções de monit. de movimento

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A parada de teste automático (procedimento de verificação forçada) não foi capaz de ser realizada após a energização.
Possíveis causas:
- A função STO é selecionada por meio das funções de monitoramento de movimento seguro.
- Há uma mensagem de segurança, que resulto em um STO.
Nota:
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)

Resolução:
- Desativar o STO por meio das funções de monitoramento de movimento seguro.
- Eliminar a causa das mensagens de segurança e reconhecer a falha.
Nota:
A parade de teste automática é realizada após a eliminação da causa.

201789 <Especificação do local>Parada de teste automática e teste de frenagem com parada de teste ativada não permitidos

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A parametrização da parada de teste automática (p9507.6/p9307.6) e do teste de frenagem com parada de teste ativada (p10203 = 2) não é permitida.
A parada de teste não é executada automaticamente na inicialização.

Resolução:
- Corrigir a parametrização.
- Ajustar o parâmetro p10203 diferente de 2 ou desativar a parada de teste automática.
Nota:
Para executar a parada de teste automática é necessária uma reinicialização ou um POWER ON.

201794 <Especificação do local>SI Motion: Verificar o valor Modulo para posição segura via PROFIsafe

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A parametrização do valor Modulo para posição segura via PROFIsafe (p9505) pode resultar em um salto do valor real de posição em caso de estouro da área representável.
Área representável:
- Valor de 32 Bit: +/-2048 rotações
- Valor de 16 Bit: +/-2048 rotações (independente do p9574)

Resolução: Corrigir a parametrização.

Defina o p9505 igual a 2^n rotações e como rotações inteiras (isto é, múltiplos de 360 °).

Nota:

Este alarme pode ser ocultado para o caso em que o possível salto do valor real de posição é tolerável à respectiva aplicação e/ou não representar nenhum problema, pois a faixa Modulo parametrizada, por exemplo, cabe "praticamente como número inteiro" na faixa representável de +/- 2048 rotações.

No entanto, ao reparametrizar o alarme para "NO REPORT", ele não pode estar pendente naquele momento. Dessa forma é necessário obedecer a seguinte sequência de reparametrização:

- Corrigir o p9505 para "2^n".
- Reparametrizar o alarme com o auxílio do p2118 e p2119.
- Ajustar o p9505 novamente para o valor desejado.

201795 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): O tempo de espera após a supressão de pulsos segura expirou

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Após cancelamento do pulso seguro existente, dentro de um tempo de 5 segundos, a detecção de valor atual sem encoder não pode ser ativado para as funções estendidas sem seleção.

Uma mudança é feita no estado "cancelamento de pulso seguro".

Resolução:
- Verifique os sinais habilitados faltantes, que evita de o controle de drive ser comissionado (r0046).
- avalie as possíveis mensagens de falha da detecção de valor atual sem encoder e remova.

201796 <Especificação do local>SI P1 (CU): Esperar pela comunicação

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O acionamento aguarda pelo estabelecimento da comunicação para a execução das funções seguras.

Nota:

Neste estado o STO está ativo.

Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):

1: Esperar pelo estabelecimento de comunicação com o SINUMERIK.

2: Esperar pelo estabelecimento de comunicação com o TM54F.

3: Esperar pelo estabelecimento de comunicação com o PROFIsafe F-Host.

Resolução: Se, apos um longo período de tempo, a mensagem não for apagada automaticamente, as seguintes verificações deverão ser feitas:

Para a comunicação com o SINUMERIK aplica-se:

- Verificar e eliminar outras mensagens pendentes sobre comunicação PROFIBUS.
- Verificar a atribuição correta dos eixos no sistema de comando mestre com os acionamentos na unidade de acionamento.
- Verificar e eventualmente estabelecer a Habilitação das funções de monitoramento de movimento seguras para o eixo correspondente no sistema de comando superior.

Para a comunicação com o TM54F aplica-se:

- Verificar e eliminar outras mensagens pendentes sobre comunicação DRIVE-CLiQ com o TM54F.
- Verificar o ajuste do p10010. É necessário que todos os objetos de acionamento controlados pelo TM54F estejam listados.

Para a comunicação com o PROFIsafe F-Host aplica-se:

- Avaliar outras mensagens pendentes sobre a comunicação PROFIsafe.
- Inspecionar o estado operacional do F-Host.
- Inspecionar a conexão de comunicação com o F-Host.
- Inspecionar a conexão de comunicação com o Motor Module/Hydraulic Module. É necessário estar seguro de que o Motor Module/Hydraulic Module esteja conectado quando a Control Unit estiver inicializando, e inclusive estar ativado com a Control Unit. Caso contrário, com a conexão ou ativação posterior do Motor Module/Hydraulic Module deverá ser realizado um POWER ON na Control Unit.

Nota:

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)

Veja também: p9601, p9801, p10010

201797 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Eixo não referenciado seguramente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A posição de imobilização salva antes do desligamento não coincide com a posição atual detectada na ligação.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

1: Eixo referenciado sem segurança.

2: Falta confirmação de usuário.

Resolução: Se a referência automática segura não for possível, o usuário deve emitir um contrato de usuário para a nova posição utilizando a tecla programável. Isso significa que esta posição é designada como relevante segura.

Nota:

SI: Safety Integrated

201798 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Interrupção de teste para funções de monitoramento de movimento em execução

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O procedimento de verificação forçada (interrupção de teste) para as funções de monitoramento de movimento seguro está atualmente em andamento.

Resolução: Não necessário.

A mensagem é removida automaticamente quando a interrupção de teste for concluída.

Nota:

SI: Safety Integrated

201799 <Especificação do local>SI Motion P1 (CU): Modo de teste de aprovação ativo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O modo do teste de aceitação está ativo.

Isso significa o seguinte:

- o limite de velocidade do setpoint está desativado (r9733).

- as chaves fim de curso-padrão são desativas durante o teste de aceitação para a função SLP (SE) (para EPOS interna, de outro modo por r10234).

- para as funções Safety com SINUMERIK, aplica-se o seguinte: Os sinais POWER ON das funções de monitoramento do movimento relavante de Safety podem ser reconhecidos durante o teste de aceitação utilizando as funções de confirmação do controle do mais alto nível.

Resolução: Nenhum necessário.

A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aceitação.

Nota:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)

201800 <Especificação do local>DRIVE-CLiQ: Hardware/configuração incorreta

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro na conexão DRIVE-CLiQ.

Valor da falha (r0949, valor em decimal):

100 ... 107:

A comunicação através dos soquetes DRIVE-CLiQ X100 ... X107 não passou para a operação cíclica. A causa pode ser uma estrutura com falha ou uma configuração que provoca o bus timing impossível.

10:

Perda da conexão DRIVE-CLiQ. A causa pode ser, por exemplo, a desconexão do cabo DRIVE-CLiQ da Control Unit ou ocorrer através de curto-circuito em motores com DRIVE-CLiQ. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.

11:

Erro repetido na detecção de conexão. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.

12:

Foi detectada uma conexão, mas a troca da identificação de participante não funciona. A causa pode estar em um componente com defeito. Este erro somente pode ser confirmado com a comunicação cíclica.

Resolução: Para o valor de falha = 100 ... 107:
- Garantir uma versão uniforme de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ.
- Evitar topologias extensas em tempos de amostragem de curtos ciclos do controlador de corrente.

Para o valor de falha = 10:
- Verificar os cabos DRIVE-CLiQ na Control Unit.
- Eliminar um possível curto-circuito em motores com DRIVE-CLiQ.
- Executar o POWER ON.

Para o valor de falha = 11:
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes de EMC.

Para o valor de falha = 12:
- Substituir o componente afetado.

201839 <Especificação do local>DRIVE-CLiQ diagnóstico: falha de cabo ao componente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O contador de falha (r9936[0...199]) para monitorar as conexões/cabos DRIVE-CLiQ foi incrementado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número de componente.
Nota:
O número de componente especifica o componente cujo cabo de alimentação da direção da Control Unit está com falhas.
A advertência desaparece automaticamente após 5 segundos, presumindo que nenhum outro erro de transferência de erros tenha ocorrido.
Veja também: r9936

Resolução:
- verifique os cabos DRIVE-CLiQ correspondentes.
- verifique o projeto de gabinete elétrico e roteamento a cabo para a conformidade EMC

201840 <Especificação do local>SMI: Encontrado componente sem dados do motor

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um SMI/DQI sem dados de motor foi encontrado (ex. SMI instalado como parte de substituição).
Número do alarme (r2124, representação decimal):
Número do componente da topologia desejada.

Resolução: 1. Faça download dos arquivos SMI/DQI (dados do motor/encoder) do backup de dados novamente (p4690, p4691).
2. Utilize um POWER ON (liga/desliga) para este componente.
Nota:
DQI: DRIVE-CLiQ Sensor Integrated
SMI: SINAMICS Sensor Module Integrated
Veja também: p4690, p4691

201900 <Especificação do local>PB/PN: Telegrama de configuração com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um controlador tenta estabelecer uma conexão com um telegrama de configuração com erro.

Alarme (r2124, representação decimal):

1:

Conexão estabelecida para mais drive objetos do que os configurados no dispositivo. Os objetos de drive para a troca de dados de processo e sua sequência são definidos no p0978.

2:

Quantidade excessiva de palavras de dados PZD para Input ou Output para um drive objeto. A quantidade de possíveis PZDs de um objeto de drive é predefinida pela quantidade do índice no r2050/p2051.

3:

Número de Bytes ímpar para Input ou Output.

4:

Os dados de ajuste não foram aceitos para a sincronização. Para mais informações, veja em A01902.

211:

Bloco de parametrização desconhecido.

223:

Sincronização de ciclo inadmissível para a interface PZD configurada no p8815[0].

Mais de uma interface PZD é operada na sincronização de ciclo.

253:

PN Shared Device: Configuração mista inadmissível de PROFIsafe e PZD.

254:

PN Shared Device: Ocupação em duplicidade inadmissível de um Slot/Subslot.

255:

PN: O drive objeto configurado não corresponde ao disponível.

256:

PN: o telegrama configurado não pode ser definido.

257:

PN Shared Device: Quantidade excessiva de palavras de dados PZD para output ou inputo para todo o dispositivo.

500:

Configuração PROFIsafe inadmissível para a interface ajustada em p8815[1].

Mais de uma interface PZD é operada com PROFIsafe.

501:

Parâmetros de PROFIsafe com erro (p. ex. F_Dest).

502:

Telegrama PROFIsafe não combina.

503:

A conexão PROFIsafe é rejeitada enquanto não houver conexão isócrona (p8969).

Valores adicionais:

Somente para diagnóstico de falhas interno em Siemens.

Resolução: Verifique a configuração de barramento nos lados Principal e Escravo.
Para o valor de alarme = 1, 2:
- verifique a lista de drive objetos com troca de dados de processo (p0978).
Nota:
Com p0978[x] = 0 todos os drive objetos da lista serão excluídos da troca de dados de processo.
Para o valor de alarme = 2:
- verifique a quantidade de palavras de dados para output e input para um objeto de drive.
Para o valor de alarme = 211:
- Tenha certeza da versão offline <== versão online.
Para o valor de alarme - 223, 500:
- Verifique o ajuste em p8839 e p8815.
- Verifique os inseridos não os configurados CBE20.
- Garanta que somente uma interface PZD é operada na sincronização ou com PROFIsafe.
Para valor de alarme = 255:
- Verifique os objetos de drive configurados.
Para valor de alarme = 256:
- verifique o telegrama configurado.
Para o valor de avertência = 257:
- Verificar o número de palavras de dados para output e input para todo o dispositivo.
Para o valor de advertência = 501:
- verifique o endereço de PROFIsafe configurado (p9610).
Para o valor de alarme = 502:
- Verifique o telegrama PROFIsafe ajustado (p60022, p9611).

201902 <Especificação do local>PB/PN: Sincronizador de ciclo com parametrização operacional inadmissível

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A parametrização para a operação sincronizada é inadmissível.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: Tempo de ciclo de barramento Tdp < 0.5 ms.
1: Tempo de ciclo de barramento Tdp > 32 ms.
2: O tempo de ciclo de barramento Tdp não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.
3: Momento da aquisição de valores reais Ti > tempo de ciclo de barramento Tdp ou Ti = 0.
4: O momento da aquisição de valores reais Ti não é nenhum múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.
5: Momento da adoção de setpoint To >= tempo de ciclo de barramento Tdp ou To = 0.
6: O momento da adoção de setpoint To não é nenhum múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.
7: O tempo de ciclo de aplicação Tmapc do Master não é nenhum múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de rotação.
8: A reserva de barramento do tempo de ciclo de barramento Tdp - tempo do Data Exchange Tdx é menor que dois tempos de amostragem de controle de corrente.
10: Momento da aceitação de setpoint To <= tempo de Data Exchange Tdx + tempo de amostragem do controlador de corrente.
11: Tempo de ciclo de aplicação do Master Tmapc > 14 x Tdp ou Tmapc = 0.
12: Janela de tolerância PLL Tpll_w > Tpll_w_max.
13: O tempo de ciclo de barramento Tdp não é um múltiplo em todos os ciclos básicos p0110[x].
16: Para COMM BOARD, o momento para a aquisição de valores reais Ti é menor que dois tempos de amostragem do controlador de corrente.

Resolução: - Adaptar a parametrização do barramento Tdp, Ti, To.
- Adaptar o tempo de amostragem para controlador de corrente e/ou controlador de rotação.
Sobre o valor de alarme = 10:
- Reduzir o Tdx ao usar poucos participantes de barramento ou telegramas mais curtos.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201903 <Especificação do local>COMM INT: Dados de configuração de recepção inválidos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os dados de configuração de recepção não foram aceitos pela unidade de drive.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor de retorno da verificação dos dados de configuração de recepção.
1: Conexão estabelecida para mais drive objetos do que os configurados no dispositivo. Os drive objetos para a troca de dados de processo e sua sequência são definidos no p0978.
2: Quantidade excessiva de palavras de dados PZD para output ou input para um drive objeto. A quantidade de possíveis PZDs de um drive objeto é predefinida pela quantidade de índices no r2050/p2051.
3: Número de Bytes ímpar para input ou output.
4: Os dados de ajuste não foram aceitos para a sincronização. Para mais informações, consulte A01902.
5: A operação cíclica não está ativa.
501: Parâmetros de PROFIsafe com erro (p. ex. F_Dest).
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falha interno da Siemens.

Resolução: Controlar os dados de configuração de recepção.
Para o valor de advertência = 1, 2:
Verificação da lista de drive objects com troca de dados de processo (p0978). Com p0978[x] = 0 todos os drive objects da lista serão excluídos da troca de dados de processo.
Para o valor de advertência = 2:
Verificação da quantidade de palavras de dados para Output e Input para um drive object.
Para o valor de advertência = 501:
Verificação do endereço de PROFIsafe configurado (p9610).

201910 <Especificação do local>Fieldbus: Valor nominal do Timeout

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A recepção dos setpoints da interface do fieldbus (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) foi interrompida.
- Conexão de Bus interrompida.
- O Controlador está desativado.
- O Controller passou para o estado STOP.
Veja também: p2040

Resolução: Garantir a conexão de barramento e passar o Controller para o estado RUN.
Nota sobre o PROFIBUS Slave-Redundancy:
Na operação em um Y-Link deve-se garantir que a parametrização de Slave esteja configurada como "DP-Alarm-Mode = DPV1".

201911 <Especificação do local>Sincronizador de ciclo PB/PN operação com queda de ciclo

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1
Servo: OFF1 (OFF3)
Hla: OFF1 (OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O telegrama Global Control para sincronização dos ciclos falhou vários ciclos DP consecutivamente durante a operação cíclica ou violou o período definido pelo telegrama de parametrização por vários ciclos DP consecutivos (veja o tempo de ciclo de bus Tdp e Tpllw).

Resolução: - Verificação da parte física do Bus (cabo, conector, resistor de terminação, blindagem, etc.)
- Verificar se a comunicação foi interrompida de modo temporário ou definitivo
- Verificar o Bus ou o Controller quanto a uma sobrecarga (p. ex. foi ajustado um tempo de ciclo de Bus Tdp muito curto).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201912 <Especificação do local>PB/PN: Sincronizador de ciclo, operação com queda de sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1
Servo: OFF1 (OFF3)
Hla: OFF1 (OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A quantidade máxima permitida de falhas de sinal de vida do Controller (operação sincronizada de ciclo) foi excedida durante a operação cíclica.

Resolução: - Verificar a parte física do Bus (cabos, conectores, resistor de terminação, blindagem, etc.).
- Corrigir a interligação do sinal de vida do Controller (p2045).
- Verificar se o sinal de vida do Controller é enviado corretamente (p. ex. criar Trace com STW2.12 ... STW2.15 e sinal de disparo ZSW1.3).
- Verificação da taxa de falhas permitida para telegramas (p0925).
- Verificar o Bus ou o Controller quanto a uma sobrecarga (p. ex. foi ajustado um tempo de ciclo de Bus Tdp muito curto).

Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201913 <Especificação do local>COMM INT: O tempo de monitoração do sinal de vida expirou

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoração do contador de sinais de vida expirou.
A conexão do acionamento com o comando sobreposto (SIMOTION, SINUMERIK) foi interrompida por uma das seguintes causas:
- O comando foi resetado.
- A transferência de dados ao comando foi interrompida.

Resolução: - Aguardar a reinicialização do comando.
- Restabelecer a transferência de dados ao comando.

201914 <Especificação do local>COMM INT: O tempo de monitoração da configuração expirou

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoração para a configuração expirou.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
0: A transmissão dos dados de configuração de envio foi excedida.
1: A transmissão dos dados de configuração de recepção foi excedida.

Resolução: - identificar falhas presentes.
- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.
- atualizar o Firmware para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

201915 <Especificação do local>PB/PN: Sincronizador de ciclo, operação com falha de sinal de vida, drive object 1

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Grupo de visualização para problemas com o sinal de vida do mestre (operação síncrona) no "drive object" 1 (Control Unit).
O sincronismo com o "mestre central" é perdido para medições centrais.

Resolução: Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201920 <Especificação do local>PROFIBUS: Interrupção da conexão cíclica

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A conexão cíclica com o PROFIBUS-Master foi interrompida.

Resolução: Estabelecer a conexão de PROFIBUS e ativar o PROFIBUS-Master com operação cíclica.
Nota:
Se não houver nenhuma comunicação com um sistema de comando superior, deve-se ajustar p2030 = 0 para suprimir esta mensagem.

201921 <Especificação do local>PROFIBUS: Receber os valores nominais após o To

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os dados de saída do PROFIBUS-Master (valores nominais) são recebidos no momento errado dentro do ciclo PROFIBUS.

Resolução: - Verificar a configuração do Bus.
- Verificar os parâmetros de sincronização de ciclo (assegurar o To > Tdx).
Nota:
To: Momento da incorporação do setpoint
Tdx: Tempo de troca de dados

201930 <Especificação do local>PB/PN: Tempo de amostragem do controlador de corrente sincronizado diferente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo de amostragem do controlador de corrente de todos os acionamentos deve ser ajustado igualmente na operação sincronizada.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número do objeto de acionamento com o tempo de amostragem do controlador de corrente divergente.

Resolução: Ajustar igual o tempo de amostragem do controle de corrente (p0115[0]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Veja também: p0115

201931 <Especificação do local>PB/PN: Tempo de amostragem do controlador de rotação sincronizado diferente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo de amostragem do controlador de rotação de todos os acionamentos deve ser ajustado igualmente na operação sincronizada.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número do objeto de acionamento com o tempo de amostragem do controlador de rotação divergente.

Resolução: Ajustar igual o tempo de amostragem do controle de rotação (p0115[1]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Veja também: p0115

201932 <Especificação do local>PB/PN: Falta sincronização de ciclo no DSC

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Não há nenhuma sincronização de ciclo ou sinal de vida sincronizado com o ciclo disponível e o DSC encontra-se ativado.
Nota:
DSC: Dynamic Servo Control
Veja também: p0922, p1190, p1191

Resolução: Ajustar a sincronização de ciclo através da configuração do Bus e transmitir o sinal de vida sincronizado com o ciclo.
Veja também: r2064

201940 <Especificação do local>PB/PN: Sincronismo de ciclo não alcançado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O barramento encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação de ciclo síncrono. A sincronização no ciclo de relógio definido pelo mestre ainda não pôde ser executada.
- O mestre não envia um telegrama isócrono de Global Control embora o modo isócrono tenha sido selecionado através da configuração de barramento.
- O mestre utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao slave.
- Pelo menos um objeto de acionamento tem pulso de habilitação (também não controlado via PROFIBUS/PROFINET).

Resolução:
- Verificar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
- Verificar a consistência entre a entrada de ciclo na configuração do Slave e o ajuste de ciclo no Master.
- Garantir que nenhum drive object tenha a habilitação de pulsos. Habilitar os pulsos somente após a sincronização dos acionamentos PROFIBUS/PROFINET.

Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201941 <Especificação do local>PB/PN: Falta o sinal de ciclo no estabelecimento do Bus

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O PROFIBUS encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo. O telegrama Global Control para o sincronismo não é recebido.

Resolução: Controlar a aplicação do Master e a configuração do Bus.

Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201943 <Especificação do local>PB/PN: Sinal de ciclo prejudicado durante o estabelecimento do Bus

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo.
O telegrama Global Control para o sincronismo é recebido irregularmente.
- O Master envia um telegrama Global Control irregular.
- O Master utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao Slave.

Resolução:
- Verificar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
- Verificar a consistência entre a entrada de ciclo na configuração do Slave e o ajuste de ciclo no Master.

Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201944 <Especificação do local>PB/PN: Sincronismo de vida útil não alcançado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Bus encontra-se em estado de troca de dados (Data Exchange) e através do telegrama de parametrização foi selecionada a operação sincronizada com o ciclo.
A sincronização no sinal de vida do Master (STW2.12 ... STW2.15) ainda não pôde ser executada, porque o sinal de vida muda de forma diferente como no período configurado.

Resolução: - Assegurar que o Master incremente corretamente o sinal de vida no ciclo de aplicação Master Tmapc.
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (p2045).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201945 <Especificação do local>PROFIBUS: Ligação com o Publisher foi danificada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A conexão falhou em pelo menos um "publisher", para a transferência de dados "peer-to-peer" PROFIBUS.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: Publisher com endereço no r2077[0], falhou a conexão.
...
Bit 15 = 1: Publisher com endereço no r2077[15], falhou a conexão.

Resolução: - Controlar os cabos PROFIBUS.
- Executar a colocação em funcionamento do Publisher com a ligação interrompida.

201946 <Especificação do local>PROFIBUS: Ligação com o Publisher foi interrompida

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Neste drive object, a conexão a pelo menos um Publisher para transferência de dados PROFIBUS peer-to-peer em operação cíclica foi abortado.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
Bit 0 = 1: Editar com endereço em r2077[0], conexão abortada.
...
Bit 15 = 1: Editar com endereço em r2077[15], conexão abortada.

Resolução: - Verificar os cabos PROFIBUS.
- Verificar o estado do Publisher com a ligação interrompida.

201950 <Especificação do local>PB/PN: Sincronizador de ciclo, sincronização de operação falhou

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A sincronização do ciclo interno no telegrama Global Control falhou. O ciclo interno indica um deslocamento inesperado.

Resolução: Apenas para diagnóstico interno da Siemens

Nota:

PB: PROFIBUS

PN: PROFINET

201951 <Especificação do local>CU SYNC: Falta sincronização do ciclo de aplicação

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Se os componentes de DRIVE-CLiQ com diferente aplicação de ciclo de clock são operados em uma porta DRIVE-CLiQ, é requerida sincronização com uma Control Unit. Esta rotina de sincronização não obteve sucesso.

Valor da falha (r0949, valor em decimal):

Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Resolução: - Execute um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.

- Atualize o software dos componentes de DRIVE-CLiQ.
- Atualize o software da Control Unit.

Nota:

Se uma Extensão do Controlador está sendo utilizada (por exemplo, CX32, NX10), o seguinte se aplica:

Verifique se a Extensão do Controlador está emitido as mensagens de erro e, se necessário, remova-os.

201952 <Especificação do local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização de componente não suportada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração de sistema existente requer o suporte da sincronização entre ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação através dos componentes DRIVE-CLiQ conectados.

Porém, nem todos componentes DRIVE-CLiQ dispõe disso.

Valor de falha (r0949, valor em decimal):

Número de componente do primeiro componente DRIVE-CLiQ com falha.

Resolução: Atualizar o firmware do componente indicado no valor de falha.

Nota:

Se necessário, atualizar outros componentes da rede DRIVE-CLiQ.

201953 <Especificação do local>CU SYNC: Sincronização não concluída

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e ainda não concluída dentro do tempo tolerado.

Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):

Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).
Se a falha ocorrer após a alteração dos tempos de amostragem do acionamento, em um Terminal Module 31 (TM31) disponível os tempos de amostragem (p0115, p4099) deverão ser ajustados para um valor inteiro para os ciclos de acionamento (p0115).

201954 <Especificação do local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização não executada com êxito

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A sincronização entre o ciclo básico, o ciclo DRIVE-CLiQ e o ciclo de aplicação foi iniciada e não pôde ser concluída com êxito (p. ex. depois de se ligar o sistema).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: 1. Eliminar a causa para uma eventual falha de DRIVE-CLiQ presente.
2. Iniciar uma nova sincronização, p. ex. através de:
- Desconectar e reconectar o PROFIBUS-Master.
- Reiniciar o PROFIBUS-Master.
- Desligar e ligar novamente a Control Unit.
- Executar um Reset de hardware na Control Unit (botão RESET, p0972).
- Executar um Reset de parâmetros com o carregamento dos parâmetros salvos (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).

201955 <Especificação do local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização DO não concluída

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Depois de ligar o sistema de acionamento, a sincronização entre o ciclo básico, ciclo DRIVE-CLiQ e ciclo de aplicação foi iniciada e ainda não concluída dentro do tempo tolerado.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: Executar POWER ON para todos componentes do DO (desligar e ligar).

201970 <Especificação do local>CBExx: Interrupção da conexão cíclica

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A conexão cíclica com um PROFINET Controller encontra-se interrompida.

Resolução: Estabelecer a conexão de PROFINET e ativar o PROFINET Controller com a operação cíclica.

201971 <Especificação do local>CBExx: A quantidade máxima de Controllers foi excedida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Info 1: %1, Info 2: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um controlador tenta estabelecer uma conexão com a unidade propulsora e, com isso, excede a quantidade permitida de conexões PROFINET.
A advertência some automaticamente depois de aprox. 30 segundos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: Quantidade de conexões RT excedida
Info 1 > 0: Quantidade de conexões IRT excedida
Info 2: Quantidade de conexões permitida

Resolução: Verificar a configuração dos controladores PROFINET assim como o ajuste feito no p8929.

201977 <Especificação do local>CBE41: alarme de sobreaquecimento

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O limite de alarme para sobreaquecimento do Communication Board Ethernet 41 (CBE41) foi alcançado.

Resolução: - Verificar a entrada de ar da Control Unit.
- Verificar o ventilador da Control Unit.
Nota:
O alarme é retirado automticamente uma vez que o valor limite é reduzido.

201978 <Especificação do local>CBE41: falha de sobreaquecimento

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O limiar de desligamento por sobreaquecimento do Communication Board Ethernet 41 (CBE41) foi alcançado.
Nota:
Essa falha resulta no desligamento do componente.
Como consequência, a comunicação através do CBE41 não é mais possível.

Resolução: - Desligue a Control Unit e religue após um tempo de espera.
- Verifique a entrada de ar para a Control Unit.
- Verifique o ventilador da Control Unit.
- Substitua o componente se a falha se repetir.

201979 <Especificação do local>CBExx: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os valores reais e/ou os setpoints cíclicos não foram transmitidos dentro do tempo dos momentos configurados.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: Corrigir o ajuste do T_io_input e do T_io_output.

201980 <Especificação do local>PN: Interrupção da conexão cíclica

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A conexão cíclica com um PROFINET Controller encontra-se interrompida.
Resolução: Estabelecer a conexão de PROFINET e ativar o PROFINET Controller com a operação cíclica.

201981 <Especificação do local>PN: A quantidade máxima de Controllers foi excedida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: Info 1: %1, Info 2: %2
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um controlador tenta estabelecer uma conexão com a unidade propulsora e, com isso, excede a quantidade permitida de conexões PROFINET.
A advertência some automaticamente depois de aprox. 30 segundos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = Info 1, xxxx = Info 2
Info 1 = 0: Quantidade de conexões RT excedida
Info 1 > 0: Quantidade de conexões IRT excedida
Info 2: Quantidade de conexões permitida
Resolução: Verificar a configuração dos controladores PROFINET assim como o ajuste feito no p8929.

201982 <Especificação do local>PN: Falta o segundo Controller

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: São esperadas conexões com dois controladores PROFINET. Porém, apenas a conexão para um PROFINET Controller está disponível ou o controller se encontra no estado STOP.
- a redundância de sistema está ativada.
Resolução: Verificar os controllers PROFINET .

201983 <Especificação do local>PN: transição de sistema de redundância em curso

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM

Causa: A função "PROFINET system redundancy" foi configurada e a conexão entre o controle primário e o dispositivo de acionamento foi interrompida. O controlador de back-up assume o controle do dispositivo de acionamento.

Resolução: Desnecessário.
A advertência desaparece automaticamente após a comutação ter sido concluída com sucesso.

201989 <Especificação do local>PN: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os valores reais e/ou os setpoints cíclicos não foram transmitidos dentro do tempo dos momentos configurados.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Corrigir o ajuste do T_io_input e do T_io_output.

201990 <Especificação do local>USS: Erro de configuração PZD

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A configuração do dado de processamento (PZD) para o protocolo USS está incorreto.
Valor da falha (r2124, representação decimal):
2: Quantidade de PZD (p2022) muito grande para o primeiro drive object (p978[0]).
O possível número de itens PZD em um drive object está determinado pelo número de índices em r2050/p2051.

Resolução: Para o valor de alarme = 2:
Verifique a quantidade de USS PZD (p2022) e a máxima quantidade de PZD (r2050/p2051) para o primeiro drive object (p0978[0]).

202000 <Especificação do local>Gerador de função: Partida não possível

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O gerador de função já foi iniciado.

Resolução: Parar o gerador de função e reiniciar se necessário.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4800

202005 <Especificação do local>Gerador de função: O acionamento não existe

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O drive object indicado para conexão não existe.
Veja também: p4815
Resolução: Utilizar drive object existente com seu respectivo número.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4815

202006 <Especificação do local>Gerador de função: Nenhum drive indicado para conexão

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Não foi indicado nenhum drive no p4815 para conexão.
Veja também: p4815
Resolução: Deve ser indicado pelo menos um acionamento no p4815 para conexão.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4815

202007 <Especificação do local>Gerador de função: Acionamento não é SERVO/VECTOR

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O drive object especificado para conexão não é um SERVO / VECTOR ou DC.CTRL.
Veja também: p4815
Resolução: Utilizar um drive object SERVO/VECTOR / DC_CRTL com seu respectivo número.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202008 <Especificação do local>Gerador de função: drive indicado várias vezes

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM

Causa: O drive object indicado já foi indicado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de drive object do drive object indicado múltiplas vezes.

Resolução: Indicar outro drive object.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202009 <Especificação do local>Gerador de função: Modo de operação inlegal

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O modo de operação (p1300) configurado do drive object não é permitido para o emprego do gerador de função.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do drive object afetado.

Resolução: Alterar o modo de operação do drive object para p1300 = 20 (controle de rotação sem encoder) ou para p1300 = 21 (controle de rotação com encoder).
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202010 <Especificação do local>Gerador de função: Valor nominal de velocidade do drive diferente de zero

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor nominal de rotação de um acionamento indicado para conexão é maior do que o valor ajustado em p1226 para a identificação de parada.

Resolução: Passar os valores nominais de rotação de todos acionamentos indicados para conexão para zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202011 <Especificação do local>Gerador de função: Valor atual de velocidade do acionamento é diferente de zero

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor atual de rotação de um acionamento indicado para conexão é maior do que o valor ajustado em p1226 para a identificação de parada.

Resolução: Antes de iniciar o gerador de função, passar os respectivos acionamentos para rotação zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202015 <Especificação do local>Gerador de função: Faltam liberações de acionamentos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O comando mestre e/ou sinais de habilitação estão faltando para conectar o acionamento especificado.
Veja também: p4815

Resolução: Buscar o comando mestre no drive object indicado e ativar todas liberações.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202016 <Especificação do local>Gerador de função: Magnetização sendo executada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Magnetização não foi concluída ainda no drive object especificado para conexão.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do drive object envolvido.
Veja também: p4815

Resolução: Espera para magnetização do motor (r0056.4).
Nota:
O alarme é eliminado como segue:
- Reiniciar o gerador de funções.
Veja também: r0056

202020 <Especificação do local>Gerador de função: Parâmetros não podem ser alterados

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Com o gerador de função ativado (p4800 = 1), a parametrização do mesmo não poderá ser alterada.
Veja também: p4810, p4812, p4813, p4815, p4820, p4821, p4822, p4823, p4824, p4825, p4826, p4827, p4828, p4829

Resolução: - Parar o gerador de função antes da parametrização (p4800 = 0).
- Se necessário, iniciar o gerador de função (p4800 = 1).
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4800

202025 <Especificação do local>Gerador de função: Duração de período muito pequena

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor para a duração do período é muito pequeno.
Veja também: p4821

Resolução: Verificar e adaptar o valor para a duração de período.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4821

202026 <Especificação do local>Gerador de função: Largura do pulso muito grande

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A largura do pulso ajustada é muito grande.
A largura do pulso deve ser menor que a duração do período.
Veja também: p4822

Resolução: Reduzir a largura do pulso.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4821, p4822

202030 <Especificação do local>Gerador de função: Endereço físico igual a zero

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O endereço físico indicado tem como valor o zero.
Veja também: p4812

Resolução: Definir o endereço físico como um valor diferente de zero.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4812

202040 <Especificação do local>Gerador de função: Valor para offset não permitido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor para o offset é maior do que o valor para o limite superior ou menor do que o valor para o limite inferior.
Veja também: p4826

Resolução: Adaptar o valor do offset de acordo.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: p4826, p4828, p4829

202041 <Especificação do local>Gerador de função: Valor para largura de banda não permitido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A largura da banda relativa ao ciclo de intervalo de tempo do gerador de função foi ajustada muito pequena ou muito grande.
Em função do ciclo de intervalo de tempo, a largura da banda é ajustada como segue:
Largura de banda_max = 1 / (2 x ciclo de intervalo de tempo)
Largura de banda_min = largura de banda_max / 100000
Exemplo:
Suposição: p4830 = 125 µs
--> Largura de banda_max = 1 / (2 x 125 µs) = 4000 Hz
--> Largura de banda_min = 4000 Hz / 100000 = 0.04 Hz
Nota:
p4823: Gerador de função, largura de banda
p4830: Gerador de função, ciclo de intervalo de tempo
Veja também: p4823, p4830

Resolução: Verificar o valor da largura de banda e adaptá-lo de acordo.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202047 <Especificação do local>Gerador de função: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
Veja também: p4830

Resolução: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.
Veja também: r7901

202050 <Especificação do local>Trace: Partida não possível

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Trace já foi iniciado.
Veja também: p4700

Resolução: Parar o trace e reiniciar se necessário.

202051 <Especificação do local>Trace: A gravação não é possível por causa de proteção de know-how

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: iniciando recorder: %1, parâmetro %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A gravação TRACE não é possível, pois existe pelo menos um sinal usado ou sinal de disparo sob proteção de know-how.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
bbbbaaaa hex:
aaaa = 1: recorder 0
aaaa = 2: recorder 1
aaaa = 3: recorders 0 e 1
bbbb = número parâmetro (hexadecimal), não foi possível gravar.
Veja também: p4700, p4711, p4730, p4731, p4732, p4733, p4734, p4735, p4736, p4737

Resolução: - Desbloquear temporariamente ou desativar a proteção de know-how (p7766).
- Incluir o sinal na lista de exceções de OEM (p7763, p7764).
- Se necessário, não gravar o sinal.
Veja também: p7763, p7764

202055 <Especificação do local>Trace: Tempo de gravação muito pequeno

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Duração do trace muito pequena.
O valor mínimo é o dobro do tempo do ciclo de trace.
Veja também: p4721
Resolução: Verificar o valor do tempo de gravação e se necessário corrigi-lo.

202056 <Especificação do local>Trace: ciclo de gravação muito pequeno

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O ciclo de gravação selecionado é menor que o ciclo básico configurado 0 (p0110[0]).
Veja também: p4720
Resolução: Aumentar o valor do ciclo de gravação.

202057 <Especificação do local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
Veja também: p4723
Resolução: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901

202058 <Especificação do local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para Trace contínuo

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para o Trace contínuo.
Veja também: p4723
Resolução: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo disponível com um tempo de ciclo >= 2 ms para até 4 canais de registro por Trace ou >= 4 ms para a partir de 5 canais de registro por Trace.
Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901

202059 <Especificação do local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para 2 x 8 canais de registro

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para mais de 4 canais
Veja também: p4723

Resolução: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo disponível com um tempo de ciclo >= 4 ms, ou reduzir o número de canais de registro para 4 por Trace.
Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901

202060 <Especificação do local>Trace: Falta sinal para ser traçado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: - Não foi indicado nenhum sinal para ser traçado.
- Os sinais indicados são inválidos.
Veja também: p4730, p4731, p4732, p4733

Resolução: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202061 <Especificação do local>Trace: Sinal inválido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: - O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não pode ser traçado com o Trace.
Veja também: p4730, p4731, p4732, p4733

Resolução: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202062 <Especificação do local>Trace: Sinal de disparo inválido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: - Não foi especificado nenhum sinal de disparo.
- O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não é nenhum sinal de ponto fixo.
- O sinal indicado não pode ser usado como sinal de disparo para o Trace.
Veja também: p4711

Resolução: Indicar sinal de disparo válido.

202063 <Especificação do local>Trace: Tipo de dado inválido

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tipo de dado indicado para a seleção de sinal via endereço físico é inválido.
Veja também: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733

Resolução: Utilizar tipo de dado válido.

202070 <Especificação do local>Trace: Parâmetros não podem ser alterados

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Com o Trace ativado, a parametrização do mesmo não poderá ser alterada.
Veja também: p4700, p4710, p4711, p4712, p4713, p4714, p4715, p4716, p4720, p4721, p4722, p4730, p4731, p4732, p4733, p4780, p4781, p4782, p4783, p4789, p4795

Resolução: - Parar o Trace antes da parametrização.
- Iniciar o Trace se necessário.

202075 <Especificação do local>Trace: Tempo de pré-disparo muito grande

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo de pré-disparo configurado deve ser menor do que o valor para o período para ser traçado.
Veja também: p4721, p4722

Resolução: Verificar o tempo de pré-disparo e ajustá-lo de acordo.

202080 <Especificação do local>Trace: A parametrização foi apagada devido à alteração física.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A parametrização do Trace no acionamento foi apagado devido a uma alteração física ou de parâmetros de referência.

Resolução: Reinicie o Trace

202085 <Especificação do local>Função de mensagem: Parametrização incorreta

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1, índice:%2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi detectada uma parametrização incorreta ao iniciar a função de mensagem variável.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
yyxxxx dez: yy = Index, xxxx = parâmetro
Veja também: p3290, p3291, p3292, p3293, r3294, p3295, p3296, p3297, p3298, p3299

Resolução: Corrigir o parâmetro e reiniciar
Nota:
O alarme é removido automaticamente ao parar ou ao iniciar com sucesso a função de mensagem variável.

202095 <Especificação do local>MTrace 0: traço múltiplo não pode ser ativado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Em combinação com um Trace múltiplo, não são permitidas as seguintes funções ou ajustes (Tracerecorder 0):
- Função de medição.
- Trace de longo período.
- Condição de disparo "Iniciar gravação imediatamente" (IMMEDIATE).
- Condição de disparo "Iniciar com gerador de função" (FG_START).

Resolução:
- Se necessário, desativar o Trace múltiplo (p4840[0] = 0).
- Desativar a função ou ajuste não permitido.

202096 <Especificação do local>MTrace 0: não pode ser salvo

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O salvamento dos resultados de medição de um Trace múltiplo em um cartão de memória não é possível (Tracerecorder 0).
Um Trace múltiplo não é iniciado ou é cancelado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Cartão de memória inacessível.
- Cartão não encaixado ou bloqueado através de uma unidade USB montada.

3: Processo de gravação muito lento.
- Um segundo Trace é finalizado antes do salvamento dos resultados de medição de um primeiro Trace ser finalizado.
- A gravação dos arquivos de resultado de medição no cartão é bloqueada pelo salvamento de parâmetros.

4: Processo de salvamento cancelado.
- Por exemplo, não foi possível localizar um arquivo necessário para o processo de armazenamento.

Resolução:
- Inserir o cartão de memória e/ou desmontar.
- Utilizar cartão de memória maior.
- Configurar um período de Trace mais longo ou usar o Trace infinito.
- Evitar salvar parâmetros durante a execução do Trace múltiplo.
- Verificar se neste momento outras funções acessam os arquivos de resultado de medição.

202097 <Especificação do local>MTrace 1: traço múltiplo não pode ser ativado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Em combinação com um Trace múltiplo, não são permitidas as seguintes funções ou ajustes (Tracerecorder 1):
- Função de medição.
- Trace de longo período.
- Condição de disparo "Iniciar gravação imediatamente" (IMMEDIATE).
- Condição de disparo "Iniciar com gerador de função" (FG_START).

Resolução:
- Se necessário, desativar o Trace múltiplo (p4840[1] = 0).
- Desativar a função ou ajuste não permitido.

202098 <Especificação do local>MTrace 1: não pode ser salvo

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O salvamento dos resultados de medição de um Trace múltiplo em um cartão de memória não é possível (Tracerecorder 1).
Um Trace múltiplo não é iniciado ou é cancelado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Cartão de memória inacessível.
- Cartão não encaixado ou bloqueado através de uma unidade USB montada.

3: Processo de gravação muito lento.
- Um segundo Trace é finalizado antes do salvamento dos resultados de medição de um primeiro Trace ser finalizado.
- A gravação dos arquivos de resultado de medição no cartão é bloqueada pelo salvamento de parâmetros.

4: Processo de salvamento cancelado.
- Por exemplo, não foi possível localizar um arquivo necessário para o processo de armazenamento.

Resolução:
- Inserir o cartão de memória e/ou desmontar.
- Utilizar cartão de memória maior.
- Configurar um período de Trace mais longo ou usar o Trace infinito.
- Evitar salvar parâmetros durante a execução do Trace múltiplo.
- Verificar se neste momento outras funções acessam os arquivos de resultado de medição.

202099 <Especificação do local>Trace: Memória insuficiente da Control Unit

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A capacidade de memória ainda disponível na Control Unit não é suficiente para a função Trace.
Resolução: Reduzir a necessidade de memória, por exemplo, como segue:
- Encurtar o período para ser traçado.
- Aumentar o ciclo de gravação.
- Reduzir o número de sinais traçados.

Veja também: r4708, r4799

202100 <Especificação do local>Acionamento: O tempo morto de processamento do controlador de corrente é muito pequeno

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor no p0118 gera um tempo morto de ciclo, pois ele vem antes da disponibilidade do setpoint.
Possíveis causas:
- Foi realizado o carregamento de um backup de parâmetros de versão mais recente que 4.3 em uma versão mais antiga que a versão 4.3.
- As propriedades de instalação após uma substituição de componentes não são mais compatíveis com a parametrização.
Valor de advertência (r2134, ponto flutuante):
O valor mínimo para p0118 para não gerar mais nenhum tempo morto.

Resolução:
- ajuste o p0118 para o valor zero.
- ajuste o p0118 com um valor maior ou igual ao valor de alarme (para p1810.11 = 1).
- ajuste o p0117 (do dispositivo) para ajuste automático (p0117 = 1).
- verifique a versão de Firmware dos componentes afetados.
Veja também: p0117, p0118

202150 <Especificação do local>TEC: Technology Extension não pode ser carregada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O sistema não pôde carregar uma Technology Extension.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
10 hex (16 dec):
A versão de interface na biblioteca de usuário BCD não é compatível com a da biblioteca padrão DCC carregada.
12 hex (18 dec):
Um pacote de tecnologia não pôde ser carregado para a Control Unit pois o reinício a quente necessário não pôde ser realizado.
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:
- realizar o reinício a quente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- contatar o Technical Support.
Para o valor de alarme = 10 hex (16 dec):
Carregue uma biblioteca de usuário BCD compatível (com a interface da biblioteca padrão DCC).
Para o valor de alarme = 12 hex (18 dec):
- executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Nota:
DCB Drive Control Block
DCC: Drive Control Chart
TEC: Technology Extension
Veja também: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Especificação do local>TEC: Erro interno de software

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante uma Technology Extension ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- atualizar para a última versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.
- substituir a Control Unit.
Nota:
TEC: Technology Extension
Veja também: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Especificação do local>TEC: Memória insuficiente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Nesta Control Unit foi configurado um número excessivo de funções (p. ex. muitos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, Technology Extensions, módulos, etc.).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros internos da Siemens.

Resolução: - Modificar a configuração nesta Control Unit (p. ex. menos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, Technology Extensions, módulos, etc.).
- Implementar outra Control Unit.
Nota:
TEC: Technology Extension

202153 <Especificação do local>TEC: a função de tecnologia não existe

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma função de tecnologia (ex. TEC: Technology Extension, biblioteca DCB) não existe no dispositivo de acionamento.
Ao configurar, é ativada uma função de tecnologia, que não existe no dispositivo de acionamento. Isso ocorre ao fazer o download de um projeto ou durante a alimentação.

Resolução: - carregue a função necessária no dispositivo de acionamento.
- se necessário, desative a função de tecnologia não necessária na configuração.
Note:
DCB: Drive Control Block
TEC: Technology Extension

203000 <Especificação do local>Ocorrência de falha da NVRAM.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma falha ocorreu durante a execução da ação p7770 = 1 ou 2 para os dados NVRAM.
Valor da falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = causa da falha, xx = ID de aplicação
yy = 1:
A ação p7770 = 1 não é suportada por esta versão se o Drive Control Chart (DCC) estiver ativado para o drive object em questão.
yy = 2:
O tamanho do dado da aplicação especificada não é o mesmo na NVRAM e no backup.
yy = 3:
A checksum de dados na p7774 não está correta.
yy = 4:
Nenhum dado disponível para carregar.
Veja também: p7770

Resolução: - Execute a ação corretiva de acordo com os resultados do diagnóstico.
- Se necessário, inicie a ação novamente.

203001 <Especificação do local>Checksum incorreto da NVRAM

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro no checksum ao avaliar os dados não voláteis (NVRAM) na Control Unit.
Os dados da NVRAM afetados foram apagados

Resolução: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

203500 <Especificação do local>TM: Inicialização

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno de software durante a inicialização do Terminal Module, dos terminais da Control Unit ou do Terminal Board 30.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yxxx dex
y = Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens
xxx = Número de componente (p0151)

Resolução: - Desligar e ligar novamente a alimentação de energia da Control Unit.
- Verificar a conexão DRIVE-CLiQ.
- Substituir o Terminal Module, se necessário.
O Terminal Module deve ser conectado diretamente em uma tomada DRIVE-CLiQ da Control Unit.
Se o erro ocorrer novamente, substituir o Terminal Module.

203501 <Especificação do local>TM: Tempos de amostragem, alteração

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os tempos de amostragem das entradas/saídas foram alterados.
Esta alteração somente estará valendo na próxima inicialização.

Resolução: Executar POWER ON

203505 <Especificação do local>Quebra de fio de entrada analógica

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O monitoramento de ruptura do fio para uma entrada analógica foi respondida.

Resolução: Verificar a fiação quanto a rompimentos.

203505 <Especificação do local>Quebra de fio de entrada analógica

Objeto de acionamento: CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O monitoramento de ruptura do fio para uma entrada analógica foi respondida.
O valor de entrada da entrada analógica excedeu o valor limiar parametrizado em p4061[x].
Índice x = 0: entrada analógica 0 (X521.1/X521.2)
Índice x = 1: entrada analógica 1 (X521.3/X521.4)
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yxxx dec
y = entrada analógica (0 = entrada analógica 0 (AI 0), 1 = entrada analógica 1 (AI 1))
xxx = número de componente (p0151)
Nota:
Para o seguinte tipo de entrada analógica, o monitoramento de danos de fios está ativo:
p4056[x] = 3 (entrada de corrente unipolar monitorada (+4 ... +20 mA)

Resolução: - verifique a fiação quanto à presença de interrupções.
- verifique a magnitude da corrente injetada - é possível que o sinal alimentado seja muito baixo.
- verifique a resistência de trabalho (250 Ohm).
Nota:
A corrente de entrada medida no Terminal Module pode ser lida em r4052[x].
Com p4056[x] = 3 (entrada de corrente monitorada (+4 mA ... +20 mA)) aplica-se o seguinte:
Uma corrente abaixo de 4 mA não será indicada no r4052[x], mas retornado r4052[x] = 4 mA.

203505 <Especificação do local>CU: Entrada analógica, quebra de fio

Objeto de acionamento: CU_I_828, CU_I_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O monitoramento de ruptura de fio para uma entrada analógica foi acionado.
O valor de entrada da entrada analógica está abaixo do valor-limite parametrizado em p0761[0].
p0756[0]:Entrada analógica 0 (X131.7/X131.8)
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Nota:
O monitoramento de ruptura de fio está ativo no seguinte tipo de entrada analógica:
p0756[0] = 3 (4 ... 20 mA com monitoramento)

Resolução: - Verifique por interrupções na fiação da origem do sinal.
- Verifique a magnitude da corrente injetada - é possível que o sinal de alimentação esteja muito baixo.
- Verifique o resistor de carga (250 Ohm).
Nota:
A corrente de entrada medida pela entrada analógica pode ser lida em r0752[0].
Para p756[0] = 3 (entrada de corrente unipolar monitorada (+4 ... +20 mA)) aplica-se o seguinte:
Uma corrente menor que 4 mA não é indicada em r752[0] - mas r752[0] = 4 mA é apresentada.

203506 <Especificação do local>Falta alimentação de tensão de 24 V

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais (X124).

Resolução: Verificação dos terminais de alimentação de tensão (X124, L1+, M).

203507 <Especificação do local>Saída digital não ajustada.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A saída digital não foi definida pela fonte de sinais, apesar da especificação.
Possíveis causas:
- Falta a alimentação de tensão.
- A saída digital está no limite de corrente (p. ex. por causa de um curto-circuito).
- A saída digital é utilizada para funções ampliadas do Safety.
- O valor de acesso sobre a saída digital possui o controle sobre o acesso direto (veja também o r0729).

Valor de advertência (r2124, interpretar por Bits):
Saída digital afetada (estrutura como no r0747).

Resolução:
- Verificar a alimentação de tensão de 24 V (p. ex. X131.7 na CU305 (a massa/terra é o X131.8)).
- Verificar os terminais de saída quanto a presença de um curto-circuito.
- Resetar a fonte de sinais da saída digital para utilizar nas funções ampliadas do Safety.
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).

203507 <Especificação do local>Saída digital não ajustada.

Objeto de acionamento: CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, HUB, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A saída digital não foi definida pela fonte de sinais, apesar da especificação.
Possíveis causas:
- Falta a alimentação de tensão.
- A saída digital está no limite de corrente (p. ex. por causa de um curto-circuito).
- A saída digital é utilizada para funções ampliadas do Safety.
- O valor de acesso sobre a saída digital possui o controle sobre o acesso direto (veja também o r0729).

Valor de advertência (r2124, interpretar por Bits):
Saída digital afetada (estrutura como no r0747).

Resolução:
- Verificar a alimentação de tensão de 24 V (p. ex. X130.6 na CU310-2 (a massa/terra é o X130.5)).
- Verificar os terminais de saída quanto a presença de um curto-circuito.
- Resetar a fonte de sinais da saída digital para utilizar nas funções ampliadas do Safety.
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).

203510 <Especificação do local>Dados de calibração não plausíveis

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na inicialização os dados de calibração do Terminal Module 31 (TM31) são interpretados e controlados quanto a sua plausibilidade.
Pelo menos um dado de calibração foi detectado como sendo inválido.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 1: O valor de 10 V da entrada analógica 0 é inválido.
Bit 3: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.
Bit 4: O offset da saída analógica 0 é inválido.
Bit 5: O valor de 10 V da saída analógica 0 é inválido.
Bit 6: O offset da saída analógica 1 é inválido.
Bit 7: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.

Resolução: - Desligar e ligar a alimentação elétrica da Control Unit.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
Nota:
Em caso de reincidência, deve-se substituir o módulo.
Em princípio, a continuação da operação é possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203510 <Especificação do local>CU: Dados de calibração não plausíveis

Objeto de acionamento: CU_I_828, CU_I_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na inicialização os dados de calibração do Terminal Module 31 (TM31) são interpretados e controlados quanto a sua plausibilidade.
Pelo menos um dado de calibração foi detectado como sendo inválido.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 1: O valor de 10 V da entrada analógica 0 é inválido.
Bit 3: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.
Bit 4: O offset da saída analógica 0 é inválido.
Bit 5: O valor de 10 V da saída analógica 0 é inválido.
Bit 6: O offset da saída analógica 1 é inválido.
Bit 7: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.

Resolução: - Desligar e ligar a alimentação elétrica da Control Unit.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
Nota:
Em caso de reincidência, deve-se substituir o módulo.
Em princípio, a continuação da operação é possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203510 <Especificação do local>TM: Dados de calibração não plausíveis

Objeto de acionamento: TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na inicialização os dados de calibração do Terminal Module 31 (TM31) são interpretados e controlados quanto a sua plausibilidade.
Pelo menos um dado de calibração foi detectado como sendo inválido.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 1: O valor de 10 V da entrada analógica 0 é inválido.
Bit 3: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.
Bit 4: O offset da saída analógica 0 é inválido.
Bit 5: O valor de 10 V da saída analógica 0 é inválido.
Bit 6: O offset da saída analógica 1 é inválido.
Bit 7: O valor de 10 V da entrada analógica 1 é inválido.

Resolução: - Desligar e ligar a alimentação elétrica da Control Unit.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
Nota:
Em caso de reincidência, deve-se substituir o módulo.
Em princípio, a continuação da operação é possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203550 <Especificação do local>TM: Filtro de setpoint de velocidade freqüência natural > freqüência shannon

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A frequência natural do filtro de setpoint de velocidade (p1417) é maior ou igual à frequência shannon.
A frequência shannon é calculada pela seguinte fórmula:
0.5 / p4099[3]
Veja também: p1417

Resolução: Reduzir freqüência natural do filtro de setpoint de velocidade (low pass PT2) (p1417).

203590 <Especificação do local>TM: O módulo não está pronto

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O respectivo Terminal Module não envia nenhum sinal de disponibilidade e nenhum dado cíclico válido.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de drive object do Terminal Module envolvido.

Resolução: - Verificar a alimentação de tensão de 24 V.
- Verificar a fiação DRIVE-CLiQ.
- Verificar se o tempo de amostragem do objeto de acionamento afetado é diferente de zero (p4099[0]).

205000 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi alcançado o limite de alarme de sobretemperatura no radiador do inversor. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do radiador passar do valor estabelecido em p0292[0], então é ativada a falha F30004.

Resolução: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?

205001 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura da camada de junção do chip

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi alcançado o limite de advertência de sobretemperatura do semicondutor de potência do inversor.
Nota:
- A reação é ajustada através do p0290.
- Se a temperatura da camada de barreira aumentar no valor estabelecido em p0292[1], então será disparada a falha F30025.

Resolução: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- A refrigeração falhou?
- A freqüência de pulsos está muito alta?
Veja também: r0037, p0290

205002 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi alcançado limite de alarme de sobretemperatura da entrada de ar. Para as unidades de potência refrigeradas a ar, o limiar é de 42 °C (2 K). A ação de resposta é ajustada através do parâmetro p0290.
Se a temperatura da entrada de ar aumentar mais 13 k, então é ativada a falha F30035.

Resolução: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205003 <Especificação do local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi alcançado limite de alarme de sobretemperatura interna.
Se a temperatura interna da unidade de potência aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30036.

Resolução: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205004 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O limite de alarme de sobretemperatura do retificador foi alcançado. A reação é ajustada através do p0290.
Se a temperatura do retificador aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30037.
Resolução: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- As condições de carga e o ciclo de carga foram projetados de acordo?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.
- Uma fase da rede falhou?
- Uma derivação do retificador de entrada está com defeito?

205005 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Fluxo de líquido refrigerante muito pequeno

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Sistema de refrigeração: alarme - O fluxo não alcançou valor limite inferior
Resolução: - Verificar os sinais de resposta e a parametrização (p0260 ... p0267).
- Inspecionar a alimentação do líquido refrigerante.

205006 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A diferença de temperatura entre o chip e o dissipador excedeu o valor máximo permitido. (Apenas para a unidade de potência blocksize).
Dependendo do parâmetro p0290, uma resposta de sobrecarga é iniciada.
Veja também: r0037
Resolução: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente quando o valor estiver abaixo do limite.
Nota:
Se o alarme não cessar automaticamente e a temperatura continuar a subir, isto pode resultar na falha F30024.
Veja também: p0290

205007 <Especificação do local>Power Unit: Sobre temperatura no modelo térmico (chassi PU)

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A diferença de temperatura entre o chip e o dissipador excedeu o valor limite permitido (r0293) (apenas para unidade de potência chassis).
Dependendo do parâmetro p0290, uma resposta de sobrecarga é iniciada.
Veja também: r0037, r0293

Resolução: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente quando o valor estiver abaixo do limite.
Veja também: p0290

205050 <Especificação do local>Ligação paralela: Habilitação de pulsos apesar do bloqueio de pulsos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um módulo de potência acusa habilitação de pulsos, embora os pulsos estejam desabilitados.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do módulo de potência em questão.
Resolução: O módulo de potência está com defeito e deverá ser substituído.

205051 <Especificação do local>Ligação paralela: Falta habilitação de pulsos no módulo de potência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Os pulsos não puderam ser habilitados em pelo menos um módulo de potência.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do módulo de potência em questão.
Resolução: - Confirmar as falhas pendentes do módulo de potência.
- Bloquear os pulsos do módulo de potência afetado (p7001).

205052 <Especificação do local>Ligação paralela: Assimetria de corrente inadmissível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O desvio das diversas correntes dos módulos de potência excede o limite de advertência indicado em p7010.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: Fase U.
2: Fase V.
3: Fase W.
Resolução: - bloqueio dos pulsos da unidade de potência com falha (p7001).
- verifique os cabos de conexão. Mau contato pode causar picos de corrente.
- os reatores do motor não são simétricos ou apresentam falha e devem ser substituídos.
- os TCs devem ser calibrados ou substituídos.

205053 <Especificação do local>Ligação paralela: Tensão DC-Link assimétrica inadmissível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O desvio dos valores medidos de tensão DC-Link excede o limite de alarme indicado no p7011.
Resolução: - Desabilitar os pulsos do módulo de potência defeituoso (p7001).
- Verificação dos cabos de conexão da tensão DC-Link.
- A medição da tensão DC-Link está com erro e deverá ser calibrada ou renovada.

205054 <Especificação do local>Ligação paralela: Módulo de potência desativado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: No drive object em questão existem menos módulos de potência ligados em paralelo ativos do que na topologia nominal. A operação somente pode prosseguir com potência reduzida.
Resolução: Reativar os módulos de potência desativados, se necessário.
Veja também: p0125, p0895, p0897

205055 <Especificação do local>Ligação paralela: Módulos de potência com códigos inadmissíveis

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Os códigos dos módulos de potência não são permitidos.
Para ligações paralelas somente devem ser utilizados módulos de potência com dados de módulo de potência idênticos.
Possíveis causas:
- Os códigos dos módulos de potência não estão de acordo.
Para dispositivos tipo booksize também aplica-se o seguinte:
- Com os módulos de potência utilizados não será possível estabelecer uma ligação paralela.
- A quantidade de módulos de potência na ligação paralela é muito alta.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Parâmetro onde foi identificado o código inadmissível de módulo de potência.
Resolução: - Empregar módulos de potência de mesmo código.
Para dispositivos tipo booksize também aplica-se o seguinte:
- Utilizar módulos de potência que são permitidos para uma ligação paralela.
- Reduzir a quantidade de módulos de potência na ligação paralela.

205056 <Especificação do local>Ligação paralela: Versões EEPROM de módulo de potência diferentes

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: As versões EEPROM dos módulos de potência são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.

Resolução: Empregar módulos de potência de mesma versão de EEPROM.
Nota:
Para ligações paralelas somente devem ser usados módulos de potência com versões de EEPROM idênticas.

205057 <Especificação do local>Ligação paralela: Versões de Firmware de módulo de potência diferentes

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: As versões de Firmware dos módulos de potência ligados em paralelo são incompatíveis entre si.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.
Resolução: Empregar módulos de potência de mesma versão de Firmware.
Para ligações paralelas somente devem ser usados módulos de potência com versões de Firmware idênticas.

205058 <Especificação do local>Ligação paralela: Versões de EEPROM de VSM diferentes

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: As versões EEPROM dos Voltage Sensing Modules (VSM) são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.
Resolução: Para ligações paralelas somente devem ser usados Voltage Sensing Modules (VSM) com versões EEPROM idênticas.

205059 <Especificação do local>Ligação paralela: Versões de Firmware de VSM diferentes

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: As versões de Firmware dos Voltage Sensing Modules (VSM) são incompatíveis entre si.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro onde foi identificado o primeiro número de versão diferente de módulo de potência.
Resolução: Para ligações paralelas somente devem ser usados Voltage Sensing Modules (VSM) com versões de Firmware idênticas.

205060 <Especificação do local>Ligação paralela: Versão de Firmware de módulo de potência incompatível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para ligações paralelas dos módulos de potência é necessário um Firmware a partir da versão V02.30.01.00.

Resolução: Realizar o update do Firmware nos módulos de potência (a partir de V02.30.01.00).

205061 <Especificação do local>Alimentação, contador de VSM

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número de Voltage Sensing Modules (VSM) ativos para a alimentação de drive object com módulos de potência tipo chassis não está correto.
Com A_Infeed também deve (mesmo em uma ligação paralela) ser atribuído um VSM ativo para cada módulo de potência ativo.
Com S_Infeed pelo menos um VSM ativo deverá estar atribuído ao drive object ativo.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de VSMs atribuídos atualmente ao drive object.

Resolução: Adaptar o número de Voltage Sensing Modules (VSM) ativos.

205064 <Especificação do local>Conexão paralela: Erro de sincronização de pulso

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: A sincronização de pulso de pelo menos uma das unidades de energia conectado em paralelo está incorreta.

Resolução: Reinicie o sistema de drive.

205066 <Especificação do local>Conexão paralela: asimetria inadmissível da tensão VSM

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O desvio das tensões individuais do Voltage Sensing Module (VSM) excede o limite de alarme configurado em p7324.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Tensão VSM u1 - u2.
2: Tensão VSM u2 - u3.

Resolução: - Verifique o limiar de alarme p7324 e, se necessário, ajuste.
- Verifique os cabos de conexão. Contatos soltos podem causar picos de tensão.
- Verifique as conexões à rede, disjuntor de rede e contadores de bypass.
- Verifique reactâncias e capacitâncias de filtro. Todos os filtros de rede paralelos precisam ser do mesmo tipo e não podem ter reatores ou capacitores defeituosos.
- Desative o Voltage Sensing Module (VSM) defeituoso e o módulo de potência defeituoso (p7001) e, se necessário, substitua-os.
Veja também: p7001, p7324

205118 <Especificação do local>O tempo de monitoramento de simultaneidade do contador de pré-carga excedeu

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa do erro: %1, Informação adicional: %2

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um sinal de resposta para o contador de pré-carga (díodo ALM, SLM, BLM) ou o contator de rede (tiristor BLM) interconectado e o monitoramento de simultaneidade (p0255[4, 6]) ativado.

Após abertura ou fechamento do contador da conexão paralela, após um tempo de monitoramento decorrido, nem todos os contadores presumiram o mesmo estado.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

yyyyxxxx hex: yyyy = informação adicional, xxxx = causa da falha

Causa da falha:

Bit 0 = 1: erro de simultaneidade ao fechar os contatores.

Bit 1 = 1: erro de simultaneidade ao abrir os contatores.

Informação adicional:

Bit 0 = 1: contator PDS0 está fechado.

Bit 1 = 1: contator PDS1 está fechado.

Bit 2 = 1: contator PDS2 está fechado.

Bit 3 = 1: contator PDS3 está fechado.

Bit 4 = 1: contator PDS4 está fechado.

Bit 5 = 1: contator PDS5 está fechado.

Bit 6 = 1: contator PDS6 está fechado.

Bit 7 = 1: contator PDS7 está fechado.

Nota:

ALM: Active Line Module

BLM: Basic Line Module

PDS: Power unit Data Set

SLM: Smart Line Module

Resolução: - Verificar o ajuste do tempo de monitoramento (p0255[4, 6]).

- Verificar a fiação e ativação do contator.

- Se necessário, substituir o contator.

Veja também: p0255

205119 <Especificação do local>Tempo de monitoramento de simultaneidade do contador de derivação excedeu

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa do erro: %1, Informação adicional: %2

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um sinal de resposta para o contador de derivação é interconectado e o monitoramento de simultaneidade (p0255[5, 7]) ativado.
Após a abertura ou fechamento do contator de conexão paralela, após um tempo de monitoramento transcorrido, nem todos os contados presumiram ter o mesmo estado.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação adicional, xxxx = causa da falha
Fault cause:
Bit 0 = 1: erro de simultaneidade ao fechar os contatores.
Bit 1 = 1: erro de simultaneidade ao abrir os contatores.
Informação adicional:
Bit 0 = 1: contator PDS0 está fechado.
Bit 1 = 1: contator PDS1 está fechado.
Bit 2 = 1: contator PDS2 está fechado.
Bit 3 = 1: contator PDS3 está fechado.
Bit 4 = 1: contator PDS4 está fechado.
Bit 5 = 1: contator PDS5 está fechado.
Bit 6 = 1: contator PDS6 está fechado.
Bit 7 = 1: contator PDS7 está fechado.
Nota:
PDS: Conjunto de Dados da Unidade de Energia

Resolução: - Verificar o ajuste do tempo de monitoramento (p0255[5, 7]).
- Verificar a fiação e ativação do contator.
- Se necessário, substituir o contator.
Veja também: p0255

206000 <Especificação do local>Alimentação: Pré-carga, tempo de monitoração expirou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Depois de ligar o contator de rede, o módulo de potência não sinaliza o estado READY dentro do tempo de monitoração (p0857).
Não foi possível ser concluída a pré-carga do DC-Link devido a um dos seguintes motivos:
1) Não existe nenhuma tensão de rede conectada.
2) O contator de rede/chave principal não foram fechados.
3) A tensão de rede está muito baixa.
4) A tensão de alimentação da linha está configurada incorretamente (p0210).
5) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois foram executadas muitas pré-cargas por unidade de tempo.
6) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois a capacitância do DC-Link é muito alta.
7) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois quando não há "pronto para operação" (r0863.0) do módulo de alimentação, a alimentação é obtida do DC link.
8) Os resistores de pré-carga estão superaquecidos, pois o contator da rede foi fechado durante a descarga rápida através do Braking Module.
9) O DC link também tem uma falha de terra ou um curto-circuito.
10) O circuito de pré-carga está possivelmente com falhas (apenas para unidade de chassis).
Veja também: p0210, p0857

Resolução: Em geral:

- Verificar a tensão de alimentação nos terminais de conexão.
- Verificar a tensão de alimentação configurada (p0210).
- Verificar o tempo de monitoração e, se necessário, aumentar (p0857).
- Se necessário, observar as outras mensagens/sinais do módulo de potência (ex. F30027)
- O seguinte aplica-se à unidade Booksize: Aguarde (aproximadamente 8 minutos) até que os resistores de pré-carga tenham resfriado. A unidade de alimentação precisa ser desconectada da fonte para esta finalidade.

Para 5):

- Cuidadosamente observe a freqüência permissível de pré-carga (referir-se ao manual do equipamento apropriado).

Para 6)

- Verificar a capacitância total do DC link e se necessário, reduzir a capacitância máxima permitida correspondente ao CD link (referir-se ao manual do equipamento apropriado).

Para 7):

- Interconectar o sinal que indica que a unidade de alimentação está pronto para operação (r0863.0) na lógica de habilitação dos acionamentos conectados à este DC link.

Para 8):

- Verificar as conexões do contator de rede externo. O contator de rede deve ser aberto durante a carga rápida do DC link.

Para 9):

- Verificar o DC link quanto à falha de terra ou curto-circuito.

206010 <Especificação do local>Alimentação: Falta módulo de potência EP 24 V em operação

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A habilitação de pulsos via terminal EP no Line Module (X21.3, X21.4) foi retirada durante a operação.

Nota:

EP: Enable Pulses (habilitação de pulsos)

Resolução:
- Não abrir o interruptor de rede durante a operação, mas somente com o bloqueio dos pulsos.
- Verificar a fiação do terminal EP (X21.3, X21.4) no Line Module e eliminar o contato frouxo.

206050 <Especificação do local>Alimentação: Smart Mode não suportado

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O módulo de potência não dá suporte ao modo de operação Smart-Mode ou a frequência de pulso de wobbulation está ativada (p1810).

Resolução:
- Ajuste do tempo de amostragem adequado de 250 µs <= p0115[0] <= 400 µs (p. ex. ao restabelecer as configurações de fábrica do p0112 e do p0115).
- Atualização do software e/ou hardware do módulo de potência para o Smart Mode. A disponibilidade da função Smart Mode é indicada no r0192.
- quando a unidade de entrada de software (p1810.2 = 1 ou p1810.13 = 1) estiver ativada, o Smart Mode não é permitido. Ou o Smart Mode deve ser desativado (p3400.0 = 0) ou a unidade de entrada de software deve ser desativada.
- Para A_INF aplica-se: Desativar o Smart Mode com p3400.0 = 0 e ativar o controle de tensão com p3400.3 = 1. Para módulos de potência tipo Booksize devemos observar para que uma tensão de alimentação p0210 > 415 V seja possível somente no Smart Mode. Se também são permitidas tensões de DC-Link acima de 660 V na aplicação, então pode ser ativado o modo com controle de tensão através do p0280, p0210, p3400 e p3510. Observar as notas referentes ao p0210.

Veja também: r0192

206052 <Especificação do local>Alimentação: A avaliação da temperatura do filtro não é suportada

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A unidade de potência não suporta avaliação do filtro de temperatura.
Esta função (r0192.11) é solicitada quando é utilizada uma Active Interface Module como filtro de linha (p0220 = 41 ... 45).

Resolução: Atualização de firmware para módulo de potência versão antiga.
Veja também: r0192, p0220

206080 <Especificação do local>Alimentação: erro de parâmetro

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um parâmetro de entrada foi incorretamente definido.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetros envolvidos
Veja também: p0220, p3665, p3667, p3668

Resolução: Mudar adequadamente o parâmetro especificado no valor de falha.
Veja também: p0220, p3665, p3667, p3668

206100 <Especificação do local>Alimentação: Desligamento devido à subtensão de rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O valor filtrado (estacionário) da tensão de rede é mais baixo que o limite de falha (p0283).
Condição de falha: Ueff < p0283 * p0210
Valor de falha (r0949, vírgula flutuante):
Atual tensão de rede estacionária.
Nota:
A ocorrência dessa falha é adiada pelo tempo no p3492. Se a falha for eliminada durante este tempo de retardo, então não haver nenhum desligamento.
Veja também: p0283, p3492

Resolução: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar o valor limite (p0283).

206105 <Especificação do local>Alimentação: Subtensão de rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor filtrado (estacionário) da tensão de rede é menor que o limite de alarme (p0282).
Condição de alarme: Vrms < p0282 * p0210.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante).
Tensão de alimentação estacionária atual.
Veja também: p0282

Resolução: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0282).

206200 <Especificação do local>Alimentação: Falha de uma ou mais fases de rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Falha de sobretensão em uma ou mais fases de alimentação de rede.
A falha pode ocorrer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligação da alimentação.
O ângulo da alimentação de rede medida difere da característica regular de um sistema de 3 fases - O PPL não pode ser sincronizado.
A falha ocorre imediatamente após a ligação quando, durante a operação com o Voltage Sensing Module (VSM), a atribuição de fases L1, L2, L3 no VSM difere da atribuição de fases na unidade de potência.
2. Enquanto a alimentação é operacional.
Durante um alarme de tensão de linha ativa (A06205) ou um alarme de simetria de corrente (A06206), ocorreu uma falha adicional, que resultou em um desligamento. Os valores de alarme A06205 e A06206 poderia fornecer mais informações sobre a causa do desligamento.
Possíveis causas:
- Redução de tensão na rede ou falha de fase ou sobretensão com duração acima de 10 ms.
- Sobrecarga na carga com corrente de pico.
- Falta reator de rede.

Resolução: Verificar a rede e fusíveis.
Verificar a conexão e o tamanho do reator de linha.
Verificar e corrigir a atribuição de fases no VSM (X521 ou X522) e na unidade de potência.
Verificar a carga.
- Em caso de falha na operação, observar as mensagens de alarmes A06205/A06206 com seus valores.
Veja também: p3463

206205 <Especificação do local>Alimentação: Falta de tensão em pelo menos uma fase de rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Excesso ou falta de tensão em uma ou várias fases de alimentação de linha foi detectada na operação.

O evento é exibido no parâmetro de status r3405.2.

Se nada mais é especificado para os valores de alarme, no momento do alarme os pulsos são bloqueados por um mínimo de 8 ms.

Também para valores de alarme com bloqueio de pulso, o sinal de operação de alimentação permanece em r0863.0.

Valor de alarme (r2124, interpretar como binário bitwise):

Bit 0: Desvio de ângulo de linha devido a uma falha de abastecimento de linha (limit value p3463).

Bit 2: Desvio de corrente ativa.

Bit 3: Desvio de frequência de linha (valores limite: 115 % * p0284, 85 % * p0285).

Bit 4: Sobretensão de linha (valor limite: 120 % * p0281 * p0210).

Bit 5: Subtensão de linha (valor limite: 20 % * p0210).

Bit 7: evento de corrente de pico.

Bit 8: Desvio de ângulo de abastecimento de linha identificado no Smart Mode (p3400.0 = 1). Além disso, no Extended Smart Mode (p3440.1 = 1) aplica-se o seguinte: os pulsos não foram bloqueados.

Bit 9: Queda de tensão no DC link identificada no Smart Mode (p3400.0 = 1).

Bit 11: Erro de detecção de tensão de linha identificado no Smart Mode (p3400.0 = 1):

Bit 12: Desvio de tensão de linha identificado no Extended Smart Mode (p3400.0 = 1, p3440.1 = 1). Os pulsos não são bloqueados.

Bit 14: Falha de corrente de recarga.

Resolução: Quando o alrme ocorre, sempre se aplica o seguinte:

- verifique a alimentação da linha, terminais e fusíveis.

- verifique a qualidade de alimentação e o nível de falha do sistema.

- verifique a carga.

Dependendo do valor de alarme em r2124, aplica-se o seguinte:

Para bit 0 = 1:

Ocorreu uma falha na linha ou uma configuração de controlador incorreto/ruim. Para linhas de qualidade ruim ou operações frequentes de mudança de alimentação de linha, quando necessárias, o valor de limite p3463 pode ser aumentado até que não haja mais valor no alarme.

Para bit 2 = 1:

Ocorreu uma falha na linha ou uma configuração de controlador incorreto/ruim. - verifique a carga e configuração do controlador.

Para bit 3 = 1:

Ocorreu. Para linhas de qualidade ruim ou operações frequentes de mudança de alimentação de linha, quando necessárias, o valor de limite p0284 e p0285 pode ser aumentado até que não haja mais valor no alarme.

Para bit 4 = 1:

Linha interrompida ou sobretensão de linha.

Para bit 5 = 1:

Linha interrompida ou subtensão de linha.

Para bit 7 = 1:

Desligamento de corrente de pico devido a uma falha de linha, sobrecarga ou reator de linha faltante ou incorreto.

Para o bit 8 = 1:

Ocorreu uma falha de linha.

Para bit 9 = 1:

Sobrecarga ou subtensão de linha.

Para bit 11 = 1:

Falha em ao menos uma fase da linha.

Para bit 12 = 1:

Falha de tensão em ao menos uma fase de linha p3444[2, 3].

Para bit 14 = 1:

Sobrecarga de alimentação ou falha em ao menos uma fase de linha.

Veja também: r3405, p3463

206206 <Especificação do local>Alimentação: advertência de assimetria das correntes de rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A assimetria das três correntes de linha nos terminais do módulo de potência excede o limite ajustado do alarme (p3465).
Em geral, a causa da assimetria de corrente é a assimetria de tensão de linha ou falha de uma fase de linha (ex. um fusível rompeu ou uma conexão de terminal está frouza). Consequentemente, a mensagem também é sializada como possível falha de fase no parâmeto de status r3405.2.
Flutuações de potência cíclicas no DC link com a linha de frequência também resultar em valores rms desiguais das correntes de linha. Para este tipo de cenário operacional, recomenda-se que o monitoramento seja desativado (p3465[0, 3] = 0).
Valor de alarme (r2134, ponto de flutuação):
Dígitos à esquerda do ponto decimal:
Corrente de fase rms mais alta em amps.
Casas decimais:
Quociente do valor de corrente de fase rms mais baixo e mais alto.

Resolução: - verifique a alimentação da linha, terminais e fusíveis.
- verifique a qualidade de alimentação e o nível de falha do sistema.
- verifique a carga.
- verifique as configurações em p3462 e p3465.
Veja também: r3405, p3465

206207 <Especificação do local>Alimentação: assimetria das correntes de rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A assimetria das correntes de linha está continuamente muito alta.
A causa mais provável é falha na fase da rede.
Valor de alarme (r2133, ponto de flutuação):
Dígitos à esquerda do ponto decimal:
Corrente de fase rms mais alta em amps.
Casas decimais:
Quociente do valor de corrente de fase rms mais baixo e mais alto.

Resolução: - verificar o alarme anterior A06206 e o valor de alarme.
- verificar a rede, terminais e fusíveis
- verifique as configurações em p3462 e p3465.
Verificar a conexão e o tamanho (classificação) do filtro de linha da linha e/ou o reator de comutação da linha.

206208 <Especificação do local>Linha de alimentação: tensão de alimentação assimétrica

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A assimetria de voltagem na fase de linha é muito alta..
A causa mais provável é falha de uma fase de linha.
Nota:
Esta mensagem somente é dada quando é ativado o monitoramento de assimetria (p3640.1 = 1).

Resolução: - verifique a alimentação de linha, terminais e fusíveis.
- verifique a assimetri de fase dos valores de configuração (p3647[0, 1]).

206210 <Especificação do local>Alimentação: Corrente total muito alta

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A soma filtrada das correntes por fases (i1 + i2 + i3) é maior que 4% da corrente máxima da unidade de potência (r0209).
Possíveis causas:
- O DC link tem uma falha de terra o que resulta em uma corrente total alta (r0069.6). A componente DC nas correntes de linha podem danificar/destruir a unidade de potência, reator de linha ou filtro de linha!
- A calibração do ponto zero na medição da corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
- Medição de corrente defeituosa na unidade de potência.
Valor da falha (r0949, ponto flutuante):
Soma filtrada das correntes por fases.

Resolução: Verificar o DC link quanto a resistência de terra baixa ou alta e se está presente, se necessário, eliminar o contato terra.
Aumentar o tempo de monitoramento da medição de offset de corrente (p3491).
Se necessário, substituir a unidade de potência.

206211 <Especificação do local>Alimentação: A somatória das correntes é muito alta para ser admitida.

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A soma filtrada das correntes por fase (i1 + i2 + i3) é inadmissivelmente alta. A corrente somada excedeu o valor limite parametrizado para o monitoramento de contato à terra (p0287).
Possíveis causas:
- Existe um contato à terra que gera uma corrente somada muito alta (r0069.6). A proporção direta nas correntes de rede pode danificar o módulo de potência, a indutância de comutação (reator) ou o filtro de rede!
- A calibração do ponto zero na medição de corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
- A medição de corrente no módulo de potência apresenta um defeito.
Valor de falha (r0949, ponto flutuante):
Soma filtrada das correntes por fase (valor de pico).

Resolução: - Verificar a rede quanto a um contato à terra e eliminar este contato, se necessário.
- Verificar o limite configurado para o monitoramento de contato à terra (p0287).
- Se necessário, substituir o módulo de potência.
Veja também: p0287

206215 <Especificação do local>Alimentação: Corrente total muito alta

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A soma filtrada das correntes por fases (i1 + i2 + i3) é maior que 3% da corrente máxima do módulo de potência (r0209).
Possíveis causas:
Existe uma falha de terra no DC link que resulta em uma corrente total muito alta (r0069.6). A componente DC na corrente de linha pode danificar/destruir o módulo de potência, o reator de linha ou o filtro de linha.
A calibração do ponto zero da medição da corrente não pôde ser executada (p3491, A06602).
Medição de corrente defeituosa no módulo de potência.
Valor do alarme (r2124, ponto flutuante):
Somatória total das correntes de fase.

Resolução: Verificar o DC link quanto a resistência de terra baixa ou alta e se está presente, se necessário, eliminar o contato terra.
Aumentar o tempo de monitoramento da medição de offset de corrente (p3491).
Se necessário, substituir a unidade de potência.

206250 <Especificação do local>Alimentação: Capacitores do filtro de rede estão com defeito em pelo menos uma fase

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Detectada alteração da capacitância do filtro de rede em pelo menos uma fase de rede.
As tensões e correntes de fase do filtro de rede medidas com um VSM, indicam um desvio das capacitâncias de filtro quando comparado ao valor parametrizado no p0221.
Uma alteração ou um defeito dos capacitores do filtro de rede provoca um deslocamento das freqüências de ressonância e pode causar graves danos na instalação.
Valor de alarme (r2124, floating point):
A capacitância presente calculada em µF (arredondado para valor inteiro).
Nota:
A 1ª casa decimal indica o número da fase (1, 2, 3) com desvio de capacitância.

Resolução: - Verificar o valor parametrizado da capacitância do filtro (p0221).
- Verificar a fiação correta do VSM:
As voltagens diferenciais u12 e u23 devem estar disponíveis nas entradas de 100 V/690 V do VSM.
As correntes de fase do filtro de linha devem estar disponíveis nas entradas de 10 V através de um conversor corrente-tensão.
- Verificar os limites de alarme para o desvio máximo da capacitância do filtro (p3676).
- Verificar a normalização da medição de tensão de rede com o VSM (p3660).
- Verificar a normalização da medição de corrente de rede com o VSM (p3670).
- Verificar os capacitores do filtro de rede e, se necessário, substituir o filtro de rede.
Para uma conexão paralela das unidades de energia, o seguinte é aplicado:
- O parâmetro r3677[0...2] indica o valor médio de todas as capacitâncias de filtro.
- Os parâmetros r7320[0...n], r7321[0...n] e r7322[0...n] indicam a capacitância de cada filtro individual. O filtro danificao pode ser localizado pelo VSM particular.
Nota:
VSM: Voltage Sensing Module
Veja também: p0221, p3660, p3670, p3676

206255 <Especificação do local>Alimentação: Valor limite de temperatura não permitido

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Pelo menos um valor limite de temperatura é definido fora do intervalo de medição permitido.
Para o sensor de tipo KTY84 (p3665 = 2) ou PT1000 (p3665 = 6) a faixa de valor de 181 °C a 300 °C não é permitida.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário bitwise):
O número de bit corresponde ao número do Voltage Sensing Module (VSM) envolvido.
Bit 0:
O valor em p3667/p3668 está fora da faixa de valor permitida.
Para Active Interface Modules resfriados a líquido (ver p0220) a faixa de valor entre 71 °C e 300 °C também não é permitida.
Bit 1:
O valor em p5467[0]/p5468[0] está fora da faixa de valor permitida.
Bit 2:
O valor em p5467[1]/p5468[1] está fora da faixa de valor permitida.
Veja também: p3667, p3668, p5467, p5468

Resolução: Defina os limites de temperatura dentro do intervalo de medição.

206260 <Especificação do local>Alimentação: Temperatura no filtro de rede muito alta

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A monitoração de temperatura no filtro de rede foi acionada.
Se a temperatura permanece muito alta durante todo o tempo de monitoração, será gerada a falha F06261.
Nota:
A monitoração de temperatura somente está disponível em um Active Interface Module.

Resolução: - Verificar se o tipo de filtro de linha ajustado em p0220[0] é compatível com o filtro atualmente conectado. Assegurar que o filtro de linha especificado para a alimentação começar a ser usado está conectado ou corrija os ajustes quanto ao tipo de filtro de linha no parâmetro p0220[0]
Monitoramento da temperatura é obrigatório para filtro de linha AIM (referência para p0220). Assegurar que a temperatura do filtro de linha está correta e conectado de forma confiável na entrada X21 da alimentação.
Reduzir a temperatura ambiente do filtro de linha.
Reduzir a carga na alimentação e no módulo do filtro.
Verificar a magnitude da tensão de rede.
O ventilador interno do módulo do filtro está com defeito. Substituir o ventilador se necessário.
O regulador de temperatura do módulo do filtro está com defeito. Substituir o módulo do filtro se necessário.

206261 <Especificação do local>Alimentação: Temperatura no filtro de rede continuamente muito alta

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Depois de ser acionada a monitoração de temperatura, a temperatura no filtro de rede foi continuamente excedida.
Nota:
A monitoração de temperatura somente está disponível em um Active Interface Module (AIM).

Resolução: - Verificar se o tipo de filtro de rede configurado no p0220[0] está de acordo com o filtro de rede conectado fisicamente. Garantir a conexão do filtro de rede especificado para o sistema de alimentação utilizado e corrigir a configuração do tipo de filtro de rede no p0220[0].
- O emprego do monitoramento de temperatura é imprescindível nos filtros de rede AIM (veja o p0220). - Garantir a conexão correta e segura do interruptor de temperatura no filtro de rede com a entrada X21 da alimentação.
- Reduzir a temperatura ambiente do filtro de rede.
- Reduzir a carga da alimentação e do filtro de rede.
- Verificar a intensidade da tensão de rede.
- O ventilador interno do filtro de rede apresenta um defeito. Substituir o ventilador, se necessário.
- O interruptor de temperatura do filtro de rede está com defeito. Substituir o filtro de rede, se necessário.

206262 <Especificação do local>Alimentação: Regulador de temperatura no filtro de rede está aberto durante a ativação

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura no filtro de rede está muito alta durante a ativação da alimentação. A ativação é impedida.

Resolução: - Verificar se o tipo de filtro de rede configurado no p0220[0] está de acordo com o filtro de rede conectado fisicamente. Garantir a conexão do filtro de rede especificado para o sistema de alimentação utilizado e corrigir a configuração do tipo de filtro de rede no p0220[0].
- O emprego do monitoramento de temperatura é imprescindível nos filtros de rede AIM (veja o p0220). - Garantir a conexão correta e segura do interruptor de temperatura no filtro de rede com a entrada X21 da alimentação.
- A temperatura do filtro está muito alta. Deixar o filtro de rede resfriar.
- O ventilador interno do filtro de rede apresenta um defeito. Substituir o ventilador, se necessário.
- O interruptor de temperatura do filtro de rede está com defeito. Substituir o filtro de rede, se necessário.

206300 <Especificação do local>Alimentação: Tensão de rede muito alta durante a ligação

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A RMS tensão de rede efetiva Vrms estava tão alta durante a ligação, que não foi possível nenhuma operação controlada sem exceder a tensão máxima permitida no DC-Link (p0280).
Condição de falha: Ueff * 1.5 > p0280.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Menor tensão DC-Link controlada possível com a atual tensão de rede existente.
Veja também: p0280

Resolução: - Verificar a tensão de rede.
- Verificar a tensão DC-Link e elevá-la (p0280) se necessário.
- Verificar a tensão de alimentação e comparar com a tensão de rede efetiva (p0210).
- Verificar se o módulo de potência foi projetado para a tensão de rede existente.
Veja também: p0210, p0280

206301 <Especificação do local>Alimentação: Sobretensão da rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Tensão de rede: %1

Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O valor filtrado rms (constante) da tensão de alimentação Vrms é maior que o nível de alarme (p0281).
Operação do alarme: Vrms > p0281 * p0210.
Valor do alarme (r2124, ponto flutuante):
Tensão de alimentação atual constante.
Veja também: p0281
Resolução: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0281).
Veja também: p0210, p0281

206310 <Especificação do local>Alimentação: Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: Tensão de rede: %1
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Após a conclusão da pré-carga, a tensão de alimentação foi calculada Vrms com base na tensão DC-Link medida. Esta tensão Vrms não está dentro da faixa de tolerância da tensão de rede.
Para a faixa de tolerância aplica-se: 85 % * p0210 < Vrms < 110 % * p0210.
Falha (r0949, ponto flutuante):
Tensão de alimentação de rede Vrms existente.
Veja também: p0210
Resolução: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206310 <Especificação do local>Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Para unidades de acionamento AC/AC, a medição de tensão DC está fora da faixa de tolerância após o pré-carregamento foi completada.
O seguinte se aplica para a faixa de tolerância: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
Nota:
A falha só pode ser confirmada quando o drive está desligado.
Veja também: p0210
Resolução: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206311 <Especificação do local>Alimentação: Falha de tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Tensão de rede: %1

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O valor de tensão nominal de rede indicado no p0210 está fora do limite de tensão nominal do módulo de potência.
Após o pré-carregamento ser completado, a tensão atual da rede Ueff será calculada usando a tensão medida no DC link. Está tensão Ueff sem posição interior de limite de tolerância da tensão ajustada no p0210.
Para a seguinte faixa de tolerância estendida aplica-se: 75 % * p0210 < Ueff < 120 % * p0210.
Valor do alarme (r2124, vírgula móvel):
Tensão de rede Ueff existente.
Veja também: p0210

Resolução: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206320 <Especificação do local>Mestre/escravo: Controle não válido para 4 canais multiplexados.

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Valores 0, 1, 2 e 3 são válidos para controle de 4 canais multiplexados via conector de entrada p3572.
Neste caso, um valor inválido foi identificado. Com um valor prévio o controle se torna efetivo.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Valor inválido para controle multiplexado.
Veja também: p3572

Resolução: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3572).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.
Veja também: p3572

206321 <Especificação do local>Master/Slave: Ativação inválida no multiplexador de 6 canais

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na ativação do multiplexador de 6 canais através da entrada de conector p3577 foi constatado um valor inválido. São válidos os valores 0, 1, 2, 3, 4 e 5. A ativação permanece ativa com o valor anterior.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor inválido da ativação do multiplexador.
Veja também: p3577

Resolução: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3577).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.

206350 <Especificação do local>Alimentação: Freqüência de rede medida muito alta

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Freqüência de rede: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A freqüência de rede f_rede presente é maior que o limite de alarme parametrizado (f_rede > p0211 * p0284).
O alarme pode aparecer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligar na unidade alimentação.
Consequência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
O alarme é reativado se a frequência de linha permanece mais alta do que o limite de alarme parametrizado.
2. Durante a operação da alimentação.
Consequência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A06350. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante):
Frequência atual determinada.
Veja também: p0284

Resolução:
- Verificar a freqüência de rede (p0211) e alterá-la se necessário.
- Verificar limite de advertência (p0284).
- Verificar a conexão de rede.
- Verificar a qualidade de rede.

Veja também: p0211, p0284

206351 <Especificação do local>Alimentação: Freqüência de rede medida muito baixa

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Freqüência de rede: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A freqüência de rede f_rede presente é menor que o limite de alarme parametrizado (f_rede < p0211 * p0285).
O alarme pode aparecer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligar na unidade alimentação.
Consequência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
O alarme é reativado se a frequência de linha permanece mais alta do que o limite de alarme parametrizado.
2. Durante a operação da alimentação.
Consequência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A06351. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante):
Atual freqüência determinada.
Veja também: p0285

Resolução:
- Verificar a freqüência de rede (p0211) e alterá-la se necessário.
- Verificar limite de advertência (p0285).
- Verificar a conexão de rede.
- Verificar a qualidade de rede.

Veja também: p0211, p0285

206400 <Especificação do local>Alimentação: Identificação de dados de rede selecionada/ativa

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os dados de identificação da rede estão selecionados e ativos.
A indutância da rede e a capacitância do DC link serão medidos no próximo pulso de habilitação.
Veja também: p3410

Resolução: Desnecessário.
O alarme é automaticamente desativado após a medição ter sido completada.

206401 <Especificação do local>Alimentação: Modo de teste/identificação de dado do transformador ativo/selecionado

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Uma identificação dos dados de transformador ou uma operação de teste de transformador foi selecionada e está ativa.
Valor de falha (r2124, interpretar como decimal):
11: Foi selecionada a identificação 1 dos dados de transformador (determinação automática da indutância principal).
12: Foi selecionada a identificação 2 dos dados de transformador (determinação automática da defasagem de fases do transformador e da correção da amplificação).
13: Foi selecionada a identificação 3 dos dados de transformador (determinação da indutância de dispersão total do transformador durante uma identificação de dados de rede).
101: Foi selecionada a operação de teste 1.
102: Foi selecionada a operação de teste 2.
Veja também: p5480

Resolução: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente depois de expirada a identificação.

206500 <Especificação do local>Alimentação: Sincronização de rede impossível

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A sincronização de rede não é possível dentro do tempo de monitoramento.
A sincronização da alimentação com a rede foi feita novamente interrompida devido à frequência de rede incorreta ou devido a uma deturapação muito alta da tensão da rede.
Após 20 tentativas, a sincronização e, consequentemente, também a operação de ativação foram interrompidas.
Especialmente para chassis ALM, uma possível causa é que o contator bypass ou o disjuntor não fecham.

Resolução: - verificar e, se necessário, alterar a frequência de rede (p0211).
- verificar o ajuste dos valores limiares (p0284, p0285).
- verificar a conexão de rede.
- verificar os terminais de conexão.
- se necessário, verificar o contator bypass dispomível, assim como sua ativação.
- se necessário, verificar o estado do disjuntor e sua ativação.
- no caso de deturpação muito forte da tensão da rede, após avaliação dos especialistas, o limiar de tolerância p3457[2] pode ser adaptado.

Ao utilizar um Voltage Sensing Module (VSM):
- verificar a conexão da rede nos terminais (X521, X522).
- verificar a ativação do VSM (p0145, p3400).
- verificar a qualidade da rede.

Nota:
Para unidades de potência do tipo chassis, a disponibilidade de valores corretos de tensão do VSM é um requisito imprescindível para a sincronização da rede.
Veja também: p0211, p0284, p0285, p3457

206502 <Especificação do local>Alimentação: Não é possível atingir a sincronização da linha na magnetização do transformador

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Sincronização da linha não é possível dentro do tempo de monitoração (p5481[2]).

Resolução: - Verificar o ajuste do valor limite (p5485).
- Verificar o ajuste do tempo máximo (p5481[2]).
- Verificar a qualidade da linha de alimentação.

Veja também: p5481, p5485

206503 <Especificação do local>Alimentação: início da linha preta sem êxito.

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O início das linhas pretas foi sem êxito.
Falha (r0949, representação decimall):
Estado de início da linha preta (corresponde à r5482).
A seguinte se aplica ao valor de falha r0949 = 109:
No início de um black start (p5581= 1) foi identificada uma linha de abastecimento (frequência e tensão dentro dos limites especificados p0281 a p0285).
O seguinte se aplica a todos os demais valores de falha:
O valor máximo para o black start (p5581[2]) foi excedido.

Resolução: - Verifique as condições de início da linha preta.
- Verifique a parametrização de início da linha preta.

Veja também: p5581

206504 <Especificação do local>Alimentação: sincronização de alimentação de rede isolada sem êxito.

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A sincronização de alimentação de rede isolada foi sem êxito.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Estado (corresponde à r5482), a sincronização de alimentação de rede isolada permaneceu.
Veja também: r5482

Resolução: - Verifique as condições para a sincronização de alimentação de rede isolada.
- Verifique a parametrização da sincronização de alimentação de rede isolada.
Veja também: p5581

206505 <Especificação do local>Alimentação: O limite de corrente foi excedido na magnetização do transformador

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O limite de corrente foi excedido durante a magnetização do transformador (r0068 > p5494[1] * r0207).

Resolução: - Verificar o ajuste do limite de corrente (p5494[1]).
- Verificar o lado primário do transformador quanto a um curto-circuito.
- verifique o sinal de feedback e controle do interruptor.
Veja também: p5494

206601 <Especificação do local>Alimentação: Medição offset de corrente cancelada

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Defeito da medição de corrente ou existência de uma corrente contínua durante a medição offset.
Valor de alarme(r2124, interpretar decimal):
1: Foi gerada uma corrente de fase muito alta durante a calibração offset da corrente.
2: O offset de corrente medido é maior que 3 % da corrente de inversão máxima permitida (p. ex. devido a uma falha à terra no DC-Link).

Resolução: Para valor de alarme = 1:
- Possível ajuda em caso de falta de contator de rede: Ativar a rede bem antes de OFF1 = 1.
Para valor de alarme = 2:
- Defeito da medição de corrente ou existência de uma corrente contínua durante a medição offset.
- Verificar o DC-Link quanto à contato terra.

206602 <Especificação do local>Alimentação: Medição offset de corrente impossível

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Após um OFF1 = 1 não pôde ser executada nenhuma medição do offset de corrente antes de ativar o contator de rede dentro do tempo de monitoração (p3491). Os offsets de corrente são passados para 0.
Veja também: p3491

Resolução: - Verificar o DC-Link quanto à contato terra. Um contato terra pode danificar componentes.
- Verificar o ajuste do tempo de monitoração e aumentá-lo (p3491) se necessário. São necessários pelo menos 100 ms para a medição válida (p3491 > 100 ms).
Atenção:
Sem a medição válida, em determinadas circunstâncias, a qualidade do controle da tensão DC-Link poderá ser reduzida.
Veja também: p3491

206700 <Especificação do local>Alimentação: Acionar contator de rede com carga

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O contator de rede da alimentação deverá ser acionado sob carga com um comando ON.

Resolução: - Não carregar DC-Link quando a alimentação não fornecer nenhuma mensagem de operação (r0863.0 = 1).
- Após o desligamento da alimentação, todos módulos de potência no DC-Link deverão ser desligados. Para isso deve-se interconectar corretamente a mensagem de operação da alimentação (r0863.0).

206800 <Especificação do local>Alimentação: Foi alcançado o estado- estável para a tensão máxima do DC link

Objeto de acionamento: A_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor nominal da tensão do link DC atingiu a tensão máxima contínua parametrizada no p0280.
A tensão do link DC é elevada pela reserva de profundidade de modulação do controlador devido às seguintes razões:
- reserva de profundidade de modulação é muito baixa (p3480).
- tensão da rede é muito alta.
- tensão de alimentação (p0210) parametrizada é muito baixa.
- valor nominal excessivamente alto para corrente reativa da rede.

Resolução: - verifique a parametrização da tensão da rede (p0210).
- verifique a rede sobre condições de sobretensão.
- reduza a reserva de profundidade de modulação (p3480).
- reduza o valor nominal de corrente reativa.
Veja também: p0210, p0280, p3480

206810 <Especificação do local>Alimentação: Limite de advertência da tensão DC-Link baixo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão DC-Link baixou até abaixo do limite de advertência durante a operação. O limite de advertência resulta da soma do p0279 e do r0296.
Nota:
Quando o limite de alarme fica baixo, isso é indicado usando o bit de status r3405.7.
As possíveis causas são:
- Colapso de tensão de rede ou outra falha de rede.
- Sobrecarga da alimentação.
- Para Active Line Module: O controlador foi parametrizado incorretamente.
Veja também: p0279, r0296, r3405

Resolução:
- Verificar a tensão de rede e a qualidade da rede.
- Reduzir a tomada de potência, evitar mudanças bruscas de carga.
- Para Active Line Module: Corrigir a parametrização do controlador (p. ex. com uma identificação de rede automática (p3410 = 4, 5)).

206849 <Especificação do local>Alimentação: Operação de curto-circuito ativa

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O controle de sequência do controlador de histerese de corrente detectou um curto-circuito (r5452, r5522). O valor de tensão de rede (r5444[0], r5512[0]) encontra-se abaixo do limite de tensão de curto-circuito (p5459[2], p5529[2]) e o limite de corrente está ativo (r5402.3 = 1, r5502.3 = 1).
Nota:
O limite de corrente ativo resulta da sobrecorrente (p5453) parametrizada e da largura de histerese (p5454).

Resolução:
- Verificar a parametrização do controlador de histere de corrente (p5453).
- Verificar os cabos de rede quanto a um curto-circuito.

206850 <Especificação do local>Alimentação: Curto-circuito prevaleceu por muito tempo

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A duração máxima permitida (p5458[1], p5528[1]) para curto-circuito foi excedida. O curto-circuito não pode ser eliminado dentro deste tempo.

Resolução:
- Verificar parâmetros de tempo mínimo (p5458[1], p5528[1]).
- Verificar a alimentação e fusíveis.

206851 <Especificação do local>Alimentação: Monitoramento de rede de alimentação distribuída ativado

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O monitoramento de rede da alimentação de rede distribuída foi ativado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
Corresponde à palavra de status (r5542).

Resolução: - verifique a alimentação de rede.
- Verifique a parametrização do monitoramento de rede (p5540 ... p5559).

206855 <Especificação do local>Alimentação: Monitoração de filtro de linha respondeu

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um valor limite parametrizado em p3678 foi excedido ou não foi atingido no filtro de linha.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
0: Limiar de tensão, o monitoramento de tensão alfa/beta diminuiu (p3678[0]).
2: Limiar de tensão do monitoramento de tensão de fase baixo (p3678[0]).
x1:
Valor limite da corrente excedido (p3678[1]).
A 10a posição codifica o número do módulo de potência do Active Interface Module envolvido
Exemplo:
01: corrente excessiva no filtro de linha 1.
11: corrente excessiva no filtro de linha 2.
Veja também: p3678, p3679

Resolução: - verificar a parametrização dos valores limite de monitoramento do filtro (p3678]).
- verificar o filtro.
Para o valor de falha = 0:
- verificar a parametrização do tempo regular do monitoramento de tensão (p3679[0]).
Para o valor de falha = 1:
- verificar a parametrização do tempo mínimo de monitoramento de corrente (p3679[1]).

206860 <Especificação do local>Alimentação: Ativação do módulo de função não possível

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A ativação do módulo de função não é possível.
A unidade de energia usada tem pelo menos um dos seguintes recursos:
- Unidade de propagação com controle de limitação de corrente (r0192.19).
- Unidade de propagação com limitação de corrente de todas as fases (r0192.30).
O módulo de função afetado é identificado no valor de falha r0949 (o valor do r0949 corresponde ao bit do parâmetro p0108).
r0949 = 7 Módulo de função "Suporte de rede dinâmico"
r0949 = 12: Módulo de função "Controle de estabilidade de rede
Veja também: r0192

Resolução: - Verificar se o módulo de potência utilizado possui a propriedade "Control Unit de limite de corrente" (r0192.19) ou "Unidde de controle com limite de corrente de todas as fases" (r0192.30).
- Se necessário, use um módulo de potência que tenha pelo menos um desses recursos.

206900 <Especificação do local>Braking Module: Falha (1 -> 0)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Braking Module indica a falha (1 -> 0) via X21.4 (formato "booksize") ou terminal X21.5 (formato "chassis").
Este sinal é cabeado à entrada digital de sistema e interconectado correspondentemente pela entrada binector p3866[0...7].
Causas possíveis:
- Fiação do sinal ou interconexão BISO da fonte incorreta de sinal.
- Sobretemperatura
- Falta de alimentação de energia em aparelhos eletrônicos.
- Falha de aterramento/curto-circuito.
- Falha interna de componente.
Veja também: p3866

Resolução:
- verifique a entrada binector p3866[0...7] e a fiação do terminal X21.4 (formato "booksize") ou X21.5 (formato "chassis")
- reduza o número de desacelerações.
- verifique a alimentação de energia de 24V do componente.
- verifique por falha de aterramento ou curto-circuito.
- substitua o componente se necessário.

206901 <Especificação do local>Braking Module: Pré-alarme Desativação I2t

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O formato Braking Module "Booksize" indica o "Pré-alarme Desativação I2t" pelo terminal X21.3.
Este sinal é cabeado à entrada digital de sistema e interconectado correspondentemente pela entrada do binector p3865[0...7].
Nota:
Esta função não tem suporte na forma construtiva "Chassis".

Resolução:
- Reduzir as desacelerações.
- Controlar a entrada de binector p3865[0...7] e a fiação vinda do terminal X21.3 do respectivo Braking Module.

206904 <Especificação do local>Braking Module interno está bloqueado

Objeto de acionamento: B_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Braking Module interno foi bloqueado através da entrada de binector p3680 = sinal 1.
Com o estado bloqueado não é possível dissipar nenhuma energia através da resistência de frenagem.
Veja também: p3680

Resolução: Desbloquear o Braking Module interno (BI: p3680 = sinal 0).

206905 <Especificação do local>Alarme de desativação I2T do Braking Module interno

Objeto de acionamento: B_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Braking Module interno emite um alarme devido ao valor I2t muito alto.
Foram alcançados 80 % do tempo de ligação máximo da resistência de frenagem.
Nota:
Esta mensagem também é indicada através do BO: p3685.
Veja também: r3685

Resolução: Reduzir o número de frenagens.

206906 <Especificação do local>Braking Module interno com falha

Objeto de acionamento: B_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O Braking Module interno emite um alarme devido a uma sobrecorrente ou valor I2t muito alto e por isso está bloqueado.
Nota:
Esta mensagem também é indicada através do BO: p3686.
Valor de falha (r0949, interpretar em Bits):
Bit 0 = 1: Excesso do I2t
Bit 1 = 1: Sobrecorrente
Veja também: r3686

Resolução: Reduzir o número de frenagens.

206907 <Especificação do local>Braking Module interno com sobretemperatura

Objeto de acionamento: B_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sensor de temperatura conectado à resistência de frenagem acusa sobretemperatura.
O Braking Module continua ativo. Se a sobretemperatura persistir por mais de 60s, aparecerá a falha F06908, e o Braking Module é desativado.
Veja também: r3687

Resolução: - Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206908 <Especificação do local>Braking Module interno, desligamento por sobretemperatura

Objeto de acionamento: B_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Braking Module foi desligado devido a sobretemperatura no sensor de temperatura do resistor de frenagem.
A sobretemperatura foi detectada pelo sendor por mais de 60s.
Veja também: r3688

Resolução: - Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206909 <Especificação do local>Braking Module interno com falha Uce

Objeto de acionamento: B_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No módulo de potência foi ativado o monitoramento da tensão de coletor-emissor (V_ce) do semicondutor de potência para controle do resistor de frenagem.
Possíveis causas:
- Curto-circuito nos terminais do resistor de frenagem.
- Semicondutor de potência defeituoso no controle do resistor de frenagem.

Nota:
Sob determinadas circunstâncias, este alarme é sinalizado quando não há nenhum resistor de frenagem conectado e a energia é recuperada no Braking Module.
Veja também: r3689

Resolução: - Conectar o resistor de frenagem.
- Verificar a conexão do resistor de frenagem.
- Verificar o resistor de frenagem.
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Substituir o dispositivo.

207011 <Especificação do local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: KTY84/PT1000:
A temperatura do motor excedeu o limite de falha (p0605) ou o temporizador (p0606) expirou após o limite de alarme (p0604) ser excedido.
PTC, contato normalmente fechado bimetálico:
O limite de ativação de 1650 Ohm foi excedido (com SME p4600 ... p4603 ou com TM120 p4610 ... p4613 = 10, 30) ou o temporizador (p0606) expirou após o 1650 Ohm ser excedido (com SME p4600 ... p4603 ou com TM120 p4610 ... p4613 = 12, 32).
Modelo de temperatura do motor:
A temperatura calculada do motor está muito alta.
Possíveis causas:
- Motor sobrecarregado.
- A temperatura ambiente do motor é muito alta.
- PTC / contato normalmente fechado bimetálico: Ruptura de fio ou sensor não conectado.
- Modelo de temperatura do motor parametrizado incorretamente.
Histerese: 2K
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1, 2, 3, 4:
Número do canal de temperatura que gera a mensagem (com SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
200:
Modelo de temperatura do motor 1 (I2t): Temperatura muito alta.
300:
Modelo de temperatura do motor 3: Mesmo depois de expirar o tempo de monitoramento, a temperatura continua mais alta que o limite de alarme (p5398).
301:
Modelo de temperatura do motor 3: A temperatura está muito alta ou o modelo não foi parametrizado.
302:
Modelo de temperatura do motor 3: A temperatura do encoder está fora da faixa válida.
Veja também: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0613, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Resolução: - Reduza a carga do motor.
- verifique a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- verifique a fiação e a conexão do sensor de temperatura.
- verifique os limites de monitoramento.
- verifique o tipo de encoder (p0404).
- verifique o tipo de motor (p0300, p0301).
- verifique a ativação do modelo de temperatura do motor (p0612).
- verifique os parâmetros do modelo de temperatura do motor.
- verifique o encoder (p0404).
Veja também: p0351, p0604, p0605, p0606, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628, r5397

207012 <Especificação do local>Drive: modelo de temperatura de motor 1/3 sobretemperatura

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Uma violação do limite de alarme foi detectada pelo modelo de temperatura do motor 1/3.
Histerese:2K
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
200:
Modelo de temperatura do motor 1 (I2t): Temperatura muito alta.
300:
Modelo de temperatura do motor 3: temperatura muito alta.
Veja também: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, p0613

Resolução: - verifique a carga do motor e se necessário, reduza-a.
- verifique a temperatura ambiente do motor.
- verifique a ativação do modelo da temperatura de motor (p0612).
Modelo de temperatura do motor 1 (I2t):
- verifique o tempo térmico constante (p0611).
- verifique o limite de alarme.
Modelo de temperatura de motor 3:
- verifique o tipo de motor.
- verifique o limite de alarme.
- verifique os parâmetros de modelo (p5350 e o seguinte).
Veja também: r0034, p0351, p0605, p0611, p0612, r5397

207013 <Especificação do local>Drive: Falha na configuração do modelo de temperatura do motor

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma falha na configuração do modelo de temperatura do motor.
Falha (r0949, representação decimall):
300:
Modelo de temperatura de motor 3: O sensor não fornece a temperatura necessária para o modelo térmico.
301:
Modelo de temperatura de motor 3: Tipo de sensor desconhecido.
302:
Modelo de temperatuar de motor 3: Pelo menos outro modelo de temperatura foi simultaneamente ativado.
303:
Modelo de temperatura de motor desconhecido na versão atual do firmware.
Veja também: p0300, p0301, p0404, p0612

Resolução: - verifique o tipo de encoder.
- verifique o tipo de motor.
- verifique a ativação do modelo de temperatura do motor (p0612).
- verifique os parâmetros do modelo de temperatura do motor (p5350 e seguinte).
Veja também: p0300, p0301, p0404, p0612

207014 <Especificação do local>Drive: Alarme de configuração do modelo de temperatura do motor

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu uma falha na configuração do modelo de temperatura do motor.
Valor de falha (r2124, interpretar como decimal):
1:
Todos os modelos de temperatura do motor: não é possível salvar a temperatura do modelo
300:
Modelo de temperatura do motor 3: valor-limite para alarme (r5398) é maior do que o valor-limite para falha (r5399).
Veja também: p0610, p5390, p5391

Resolução: - ajuste a resposta da sobretemperatura do motor para "Alame e falha, nenhuma redução de I_max" (p0610 = 2).
- verifique e corrija os valores-limite (r5398, r5399).
Veja também: p0610, p5390, p5391

207015 <Especificação do local>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Alarme

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um erro foi detectado durante a avaliação do sensor de temperatura configurado em p0600 e p0601.
Com o alarme, o tempo em p0607 é iniciado. Se a falta ainda estiver presente depois deste tempo terminar, então o alarme F07016 aparecerá; Contudo, no mínimo, 50 ms antes do alarme A07015.
Possíveis causas:
- Fio com mau contato ou sensor não conectado (KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
- Se SME/TM120 está selecionado (pp0601 + 10, 11),
Este é o número do canal de temperatura que induziu a mensagem.

Resolução: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
- Verificar a configuração do limiar inferiror (p4622).
Veja também: r0035, p0600, p0601, p0607, p4622

207016 <Especificação do local>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Falha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro foi detectado durante a avaliação do sensor de temperatura configurado em p0600 e p0601.
Possíveis causas:
- Fio com mau contato ou sensor não conectado (KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).
Nota:
Se o alarme A07015 está presente, o tempo em p0607 é iniciado. Se a falha estiver presente depois deste tempo terminar, então a falha F07016 irá aparecer; contudo, no mínimo, 50 ms antes do alarme A07015.
Valor da valha (r0949, valor em decimal):
- Se SME/TM120 está selecionado (p0601 = 10, 11),
Este é o número do canal de temperatura que induziu a mensagem.
Veja também: p0607

Resolução: - Verificar se o sensor está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
- Motores assíncronos: Desativar a falha do sensor de temperatura (p0607 = 0).
- Ao utilizar o TM120 e SMC/SME (p0601 = 10, 11), ajustar o mesmo tipo de sensor no acionamento (p4610 ... p4613) como no TM120.
- Verificar a configuração do limiar inferior (p4622).
Veja também: r0035, p0600, p0601, p0607, p4622

207017 <Especificação do local>Limite de alarme de temperatura adicional excedido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura adicional excedeu o limite de alarme em p4102[0]
O tempo em p4103 também se iniciou com este alarme. A falha F07018 é apresentada se o alarme ainda estiver ativado após este tempo ter expirado.
- Sobretemperatura (r4105 > p4102[0]).
Veja também: p4100, p4102, p4103, r4105

Resolução: - Verificar se o sensor está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p4100).

207018 <Especificação do local>Limite de falha da temperatura adicional excedida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (ENCODER, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite de falha excedeu a temperatura adicional em p4102[1]
Falha (r0949, representação decimall):
0:
Sobretemperatura (r4105 > p4102[1] ou r4105 > p4102[0] para maior que o tempo em p4103).
1:
Ruptura de fiação ou sensor não-conectado (KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm).
Resistência medida muito baixa (KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm).
Veja também: p4100, p4102, p4103, r4105

Resolução: - Verificar se o sensor está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p4100).

207080 <Especificação do local>Acionamento: Parâmetro de controle incorreto

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Os parâmetros do controle foram parametrizados incorretamente (p. ex. p0356 = L_dispersao = 0).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de parâmetro.
Veja também: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300

Resolução: Alterar os parâmetros indicados no valor de falha (r0949) (p. ex. p0640 = limite de corrente > 0).
Veja também: p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082

207082 <Especificação do local>Macro: Execução impossível

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1, informação adicional: %2, número preliminar do parâmetro: %3

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A macro não pode ser executada.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal)
ccccbbaa hex:
cccc = número de parâmetro preliminar, bb = informação suplementar, aa = causa da falha
Causas da falha de ativação de parâmetros:
19: Arquivo chamado não é válido para ativação de parâmetro
20: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 15.
21: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 700.
22: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 1000.
23: Arquivo chamado não é válido para o parâmetro 1500.
24: O tipo de dado de um TAG está incorreto (ex. Índice, número ou o Bit não é U16).
Causas da falha para ajustar parâmetros:
25: Nível de erro tem um valor indefinido.
26: Modo tem um valor indefinido.
27: O TAG Value foi definido como uma String e isto não é "DEFAULT".
31: Tipo de drive object especificado desconhecido.
32: Não foi possível encontrar um dispositivo para o número do drive object determinado.
34: Um parâmetro de disparo foi chamado de forma recursiva.
35: Não é permitida a gravação do parâmetro através de macro.
36: O teste de descrição do parâmetro falhou, parâmetro somente pode ser lido, não está presente, tipo de dado incorreto, faixa de valores ou atribuição incorreta.
37: Parâmetro de origem para uma interconexão BICO não pôde ser determinado.
38: Para um parâmetro não indexado (ou CDS dependente) foi definido um índice.
39: Nenhum índice foi definido para um parâmetro indexado.
41: Uma BitOperation somente é permitida para o parâmetro de formato DISPLAY_BIN.
42: Um valor diferente de 0 ou 1 foi definido para uma BitOperation.
43: A leitura de parâmetros que deve ser alterado pela BitOperation falhou.
51: O ajuste de fábrica para DEVICE somente pode ser executado no DEVICE.
61: A definição de um valor falhou.

Resolução: - Verificar o respectivo parâmetro.
- Verificar o arquivo da macro e a interconexão BICO.
Veja também: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <Especificação do local>Macro: ACX-File não encontrado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O ACX-File (macro) a ser executado não pôde ser encontrado no diretório correspondente.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro com que foi iniciada a execução.
Veja também: p0015, p0700, p1000, p1500

Resolução: - Verificar se o arquivo foi salvo no diretório apropriado do cartão de memória.
Exemplo:
Se p0015 está configurado para 1501, então o arquivo ACX selecionado deve estar localizado no seguinte diretório:
... /PMACROS/DEVICE/P15/PM001501.ACX

207084 <Especificação do local>Macro: Condição WaitUntil não atendida

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A condição de espera configurada na macro não foi atendida em um determinado número de tentativas.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro com o qual definiu-se a condição.

Resolução: Verificar e corrigir a condição para o loop WaitUntil.

207085 <Especificação do local>Acionamento: Controle dos parâmetros malha aberta/malha fechada alterados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Parâmetros do controle de malha aberta/malha fechada foram alterados forçosamente.
Possíveis causas:
1. Os limites dinâmicos foram excedidos por causa de outros parâmetros.
2. Eles não podem ser aplicados por falta de propriedades do hardware detectado.
3. O valor é estimado por causa da falta da constante de tempo térmica.
4. O modelo de temperatura do motor 1 é ativado por causa da falta do disjuntor térmico do motor.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro alterado.
340:
Os parâmetros de motor e de controle foram calculados automaticamente (p0340 = 1), pois o controle vetorial foi ativado posteriormente como configuração (r0108.2).
611:
A constante de tempo para o modelo térmico de motor 1 foi estimada.
612:
O modelo térmico de motor 1 foi ativado (p0612.0 = 1).
1800:
Uma frequência de pulso mais econômica foi atribuída previamente.
Veja também: p0640, p1082, p1300, p1800

Resolução: Nenhum necessário.
Não é necessária nenhuma alteração de parâmetro, pois os parâmetros já foram limitados adequadamente.

207086 <Especificação do local>Comutação de unidades: Violação de limite de parâmetro através da alteração de valor de referência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um parâmetro de referência foi modificado no sistema. Este resultou no fato que para os parâmetros envolvidos, o valor selecionado não pode ser gravado na notação de unidade.
Os valores dos parâmetros foram ajustados ao limite mínimo/máximo violado correspondente ou à configuração de fábrica.
Causas possíveis:
- o limite mínimo/máximo de estático ou aquele definido no aplicativo foi violado.
Falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro de diagnóstico para exibir os parâmetros que não puderam ser calculados.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Resolução: Verificar e, se necessário, corrigir o valor de parâmetro adaptado.
Veja também: r9450

207087 <Especificação do local>Acionamento: Operação sem encoder impossível com a freqüência de pulsos ajustada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Com a freqüência de pulsos (p1800) ajustada não é possível executar uma operação sem encoder.
A operação sem encoder é ativado nas seguintes condições:
- A rotação de comutação para a operação sem encoder (p1404) é menor que a rotação máxima (p0322).
- Não foi configurado um tipo de controle com operação sem encoder (p1300).
- Falhas de encoder do motor geram uma reação de falha na operação sem encoder (p0491).
Veja também: p0491, p1300, p1404, p1800

Resolução: Aumentar a frequência de pulsos (p1800).
Nota:
Na operação sem encoder a frequência de pulsos deve ter pelo menos o valor equivalente a um quarto do ciclo de controle de corrente (1/p0115[0]).

207088 <Especificação do local>Comutação de unidades: Violação do limite de parâmetro devido à mudança de unidades

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma troca de unidades foi iniciada. Isso resultou em uma violação do limite de parâmetro
As possíveis causas para a violação de um limite de parâmetro são:
- Durante o arredondamento de um parâmetro com relação às casas decimalis, o limite estático mínimo ou máximo foi violado.
- Imprecisões no tipo de dado "Ponto Flutuante".
Nestes casos, quando o limite mínimo é violado, o valor do parâmetro é arredondado para cima e quando o limite máximo é violado o valor do parâmetro é arredondado para baixo.
Falha (r0949, representação decimall):
Parâmetro de diagnóstico r9451 para indicação todos os parâmetros cujos valores devem ser adaptados.
Veja também: p0100, p0349, p0505

Resolução: Verificar e, se necessário, corrigir os valores de parâmetro adaptados.
Veja também: r9451

207089 <Especificação do local>Alteração de módulos: A ativação do módulo de função é bloqueada porque os módulos foram alterados.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi feita uma tentativa de se ativar um módulo de função. Isto não é permitido se os módulos já se encontram convertidas.
Veja também: p0100, p0349, p0505

Resolução: Retornar a(s) mudança(s) de unidades para ajustes de fábrica.

207090 <Especificação do local>Acionamento: Limite superior menor que o limite inferior de torque

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite superior de torque é menor que o limite inferior de torque.

Resolução: Se o parâmetro P1 é vinculado com p1522 e o parâmetro P2 com p1523, deve-se assegurar que o P1 >= P2.

207091 <Especificação do local>Acionamento: dinâmica de controlador de corrente determinada inválida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Quando a função Ajuste do Botão Um é ativada (p5300 = 1), o controlador de corrente é medido após a habilitação dos pulsos. A avaliação indicou que o loop de controle de corrente não foi adequadamente definido.
Possíveis causas:
- controlador de corrente incorretamente ajustado.
- Amplitudo PRBS definida como muito alta (p5296).
Valor de alarme (r2124, interpretar hexadecimal):
1: Resposta dinâmica muito baixa.
2: Controlador de corrente instável.
Observação:
PRBS: Sinal Binário Pseudo-Aleatório (ruído binário)

Resolução: - a medição pode ser repetida com uma menor amplitude de excitação (p5296).
- se necessário, adaptar o ganho proporcional do controlador de corrente (p1715).

207092 <Especificação do local>Acionamento: O estimador de momento de inércia ainda não está pronto

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O estimador de momento de inércia ainda não possui nenhum valor válido.
O cálculo da aceleração não pode ser executado.
O estimador de momento de inércia está estabilizado se os valores de fricção (p1563, p1564) e o valor de momento de inércia (p1493) estiverem determinados e o sinal de status adequado estiver ajustado (r1407.26 = 1).
Os seguintes parâmetros influenciam a resposta do momento do estimador de inércia:
p1560, p1561, p1562

Resolução: Cruzar o eixo até o momento em que o estimador de inércia tiver se estabilizado.
Este alarme é automaticamente desativado após o momento em que estimador de inércia ter se estabilizado

207093 <Especificação do local>Acionamento: Erro no sinal de teste

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro foi identificado ao executar a função "Test signal" (p5307.1 = 1).
A função não foi executada ou foi cancelada.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Nenhum limite de distância foi identificado (p5308 = 0).
2: O momento do estimador de inércia não foi estabilizado no tempo parametrizado (p5309) (r1407.26).
3: A distância parametrizada (p5308) foi excedida.
4: sem encoder de motor parametrizado (controle de velocidade de loop fechado sem encoder).
5: O offset (p5297) é muito alto para a distância parametrizada (p5308).
6: A liberação do pulso foi removida durante a movimentação.
7: Setpoint de velocidade diferente de zero.
Veja também: p5307, p5308, p5309

Resolução: Para valor de falha = 1:
- definir limite de distância (p5308).

Para o valor de falha = 2:
- aumentar a duração ou o limite de distância (p5309, p5308).

Para valor de falha = 3:
- verificar o limite de distância (p5308).

Para valor de falha = 4:
- configurar o controle de rotação com encoder.

Para valor de falha = 5:
- aumentar o limite de distância p5308 ou reduzir o offset p5297.
- a falha somente pode ser confirmada depois de p5300 estar definido = 0.

A configuração de fábrica resulta em uma duração de sinal de teste de aproximadamente 1.3 s. Se, por exemplo, um valor de 60 rpm é definido como offset (p5297), o resultado é uma distância de aproximadamente 1.3 voltas. Em p5308, portanto, um valor deve ser definido, que deve ser maior que a distância + 10% de reserva do controlador (por exemplo, p5308 = 515 °). Além disso, a distância depende do tempo de amostragem do controlador de rotação (p0115[1]) e da configuração do controlador (p5271).

Para valor de falha = 6:

Manter a unidade propulsora ligada até que a função "Sinal de teste" tenha sido concluída com sucesso.

Para valor de falha = 7:

- ajustar o valor nominal de rotação para zero. Eventualmente, o valor nominal pode ter sido especificado através do painel de controle.

207094 <Especificação do local>Violação de limite de parâmetro geral

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Como resultado da violação de um limite de parâmetro, o valor de parâmetro foi corrigido automaticamente.
Limite mínimo violado --> o parâmetro é definido para o valor mínimo.
Limite máximo violado --> o parâmetro é definido para o valor máximo.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número do parâmetro, cujo valor teve que ser adaptado.

Resolução: Verificar e, se necessário, corrigir os valores de parâmetro adaptados.

207095 <Especificação do local>Acionamento: Sintonia de Um Botão ativada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A função de Sintonia com Um botão está ativa.
A Sintonia com um Botão é realizada no próximo comando de ligar.
Veja também: p5300

Resolução: Desnecessário.
O alarme é automaticamente desativado depois de a Sintonia de Um Botão ter sido removida (p5300 = 0).

207097 <Especificação do local>Acionamento: Limitação de distância de erro de sinal de teste

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa de falha: %1, distância transversal: %2

Reação: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectado um erro ao executar a função "sinal de teste" (p5307.1 = 1) ou seleção de autotuning (p5300 = 1).
A função não foi executada ou foi cancelada.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = causa da falha, xxxx = distância percorrida
Causa da falha = 4:
- a distância percorrida até a chave fim de curso de software EPOS não é suficiente.
Veja também: p5307, p5308, p5309

Resolução: Inserir a distância percorrida no parâmetro p5308 ou desmarcar a função referente em p5301.
- para causa de falha = 1, 2, distâncias percorridas mais curtas podem ser possíveis
Para causa de falha = 1:
Desmarcar o bit 0 e bit 1 no parâmetro p5301.
Para causa de falha = 2:
Demarcar o bit 2no parâmetro p5301.
Para causa de falha = 3:
Desmarcar o bit 4 e bit 5 no parâmetro p5301.
Para causa de falha = 4:
- alterar a direção de deslocamento do One Button Tuning via p5308.
- aumentar a distância até a chave fim de curso de software EPOS através de deslocamento manual.

207098 <Especificação do local>Acionamento: Erro de configuração de Sintonia de Um Botão

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A configuração de Sitonia de Um Botão solicitada (p5301) não é suportada.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Bit 5:
A função requer que o módulo de função de Controle de Posicionamento Avançado (APC) esteja ativado.
Veja também: p3700, p5301

Resolução: Para bit 5 = 1:
- ativar o módulo de função "APC" (r0108.7 = 1).
- ativar o "APC sem sensor na função do lado de carga (p3700.2 = 1).

207100 <Especificação do local>Acionamento: Tempos de amostragem não podem ser zerados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ao resetar o parâmetro de acionamento (p0976) os tempos de amostragem p0111, p0112 e p0115 não poderão ser resetados.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro cuja configuração evita o resetamento dos tempos de amostragem.
Veja também: r0110

Resolução: - Continuar com os tempos de amostragem configurados.
- Definir o ciclo básico p0110[0] antes do zeramento dos parâmetros de drive para o valor original.
Veja também: r0110

207110 <Especificação do local>Acionamento: Tempos de amostragem e ciclo básico incompatíveis entre si

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os tempos de amostragem parametrizados são incompatíveis com o ciclo básico.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha indica o parâmetro responsável.
Veja também: r0110, r0111, p0115

Resolução: Definir os tempos de amostragem do controlador de corrente idênticos com o ciclo básico, p. ex. com a seleção do p0112. Aqui deve-se observar a seleção do ciclo básico em p0111.
Os tempos de amostragem em p0115 somente podem ser alterados manualmente na configuração "Avançada" (p0112) dos tempos de amostragem.
Veja também: r0110, r0111, p0112, p0115

207140 <Especificação do local>Acionamento: O tempo de amostragem do controlador de corrente para fuso não é compatível

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo de amostragem parametrizado do controlador de corrente para o fuso foi configurado com um valor muito alto.

Resolução: Configurar o tempo de amostragem igual ou menor que o valor que consta no r5034 (p0112, p0115).
Veja também: p0112, p0115, r5034

207200 <Especificação do local>Acionamento: Comando mestre com comando ON

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O comando ON/OFF1 está presente neste momento (nenhum sinal 0).
O comando é controlado através da entrada de binector p0840 (atual CDS) ou da palavra de controle do Bit 0 pelo comando mestre.

Resolução: Passar o sinal para 0 (zero) através da entrada de binector p0840 (atual CDS) ou da palavra de controle do Bit 0 pelo comando mestre.

207220 <Especificação do local>Acionamento: Falta o controle via PLC

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falta o sinal "Controle via PLC" durante a operação.
- Interconexão da entrada de binector para "Controle via PLC" está incorreta (p0854).
- O comando sobreposto retirou o sinal "Controle via PLC".
- A transmissão de dados através do fieldbus (Master/Acionamento) foi interrompida.

Resolução:
- Verificar a interconexão da entrada de binector para "Controle via PLC" (p0854).
- Controlar o sinal "Controle via PLC" e ativá-lo se necessário.
- Verificar a transmissão de dados através do fieldbus (Master/Acionamento).

Nota:
Se a retirada do "Controle via PLC" do acionamento deverá prosseguir, então a reação de falha deve ser parametrizada para NENHUM ou o tipo de mensagem deverá ser parametrizado como alarme.

207300 <Especificação do local>Acionamento: Falta sinal de feedback do contator de rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa:
- O contator de rede não pôde ser fechado dentro do tempo do parâmetro p0861.
- O contator de rede não pôde ser aberto dentro do tempo do parâmetro p0861.
- O contator de rede desarmou durante a operação.
- O contator de rede está fechado, mesmo com o inversor desativado.

Resolução:
- verificar o ajuste do p0860.
- verificar o circuito de resposta do contator de rede.
- aumentar o tempo de monitoramento no p0861.
- para G150LE (extensão de potência)/G150HP (High Power), aplica-se o seguinte:

Se, de forma contrária às especificações apropriadas, os disjuntores forem monitorados usando o controle de contator de rede do objeto de acionamento B_INF, então para B_INF, o parâmetro p0869.1 deve ser definido = 0.
Veja também: p0860, p0861

207300 <Especificação do local>Acionamento: Falta sinal de feedback do contator de rede

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa:
- O contator de rede não pôde ser fechado dentro do tempo do parâmetro p0861.
- O contator de rede não pôde ser aberto dentro do tempo do parâmetro p0861.
- O contator de rede desarmou durante a operação.
- O contator de rede está fechado, mesmo com o inversor desativado.

Resolução:
- verifique a configuração de p0860.
- verfique o circuito de resposta do contator de linha.
- aumente o tempo de monitoramento em p0861.

Veja também: p0860, p0861

207320 <Especificação do local>Acionamento: Reinicialização automática cancelada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa:
- O número pré-definido de tentativas de reinicialização (p1211) foi esgotado, pois durante o tempo de monitoração (p1213) as falhas não puderam ser quitadas. A cada nova tentativa de inicialização é decrementado (descontado) o número de tentativas de reinicialização (p1211).
- O tempo de monitoração do módulo de potência expirou (p0857).
- Ao sair da colocação em funcionamento ou no final da identificação do motor ou da otimização do controlador de rotação, automaticamente é executada a reativação.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução:
- Aumentar o número de tentativas de reinicialização (p1211). O atual número de tentativas de inicialização é indicada no r1214.
- Aumentar o tempo de espera em p1212 e/ou o tempo de monitoração em p1213.
- Aumentar ou desabilitar o tempo de monitoramento no módulo de potência (p0857).

207321 <Especificação do local>Acionamento: Reinicialização automática ativa

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O restart automático (WEA) está ativo. Com o retorno da rede e/ou eliminação das causas de falhas existentes, o acionamento é novamente ativado automaticamente. Os pulsos são liberados e o motor começa a girar.

Resolução:
- Se necessário, bloquear a reinicialização automática (WEA) (p1210 = 0).
- Com a retirada do comando de ativação (BI: p0840), cancelar diretamente o processo de reinicialização.

207329 <Especificação do local>Acionamento: Avaliador kT, característica kT(iq) ou compensação de tensão não está funcionando

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Uma função do módulo de função "extended torque control" (r0108.1) foi ativada - entretanto a função (completa) não está disponível.

O valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):

1 ... 3: O estimador kT está ativo (p1780.3 = 1) sem uma compensação funcional do erro de emulação de voltagem no conversor do acionamento. Isso significa que a precisão é bastante restrita.

1: O "final value" do erro de emulação de tensão do conversor de acionamento é 0 (p1952).

2: O "current offset" do erro de emulação de tensão do conversor de acionamento é 0 (p1953).

3: A compensação do erro de emulação de tensão está desabilitada (p1780.8 = 0).

4: O estimador kT (p1780.3 = 1), a característica kT(iq) (p1780.9 = 1) ou a compensação do erro de emolução de tensão (p1780.8 = 1) foi ativada sem ativar o módulo de função "extended torque control" (quando o módulo de função é ativado, aplica-se o seguinte: r0108.1 = 1).

5: a característica kT(iq) foi ativada (p1780.9 = 1). Entretanto, o valor de característica kT kT1 é 0 (p0645). A função não está ativa.

Resolução: Para o valor de alarme = 1, 2:
- realizar uma identificação do erro de emulação de voltagem no conversor do acionamento (p1909.14 = 1, p1910 = 1).
- ajustar o parâmetro para compensar o erro de emulação de tensão no conversor do acionamento (p1952, p1953).

Para valor de alarme = 3:
- habilitar a compensação de erro de emulação de tensão no conversor do acionamento (p1780.8 = 1).

Para o valor de alarme = 4:
- ativar o módulo de função "extended torque control" (r0108.1 = 1) ou desativar as funções correspondentes (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).

Para o valor de alarme = 5:
- determinar os parâmetros da característica kT (p0645 ... p0648) usando a medição de rotação (p1959.6, p1960).
- Inserir os parâmetros da característica kT (p0645 ... p0648) (se conhecidos).
- se necessário, desativar a característica kT (p1780.9 = 0).

207334 <Especificação do local>Função não é posssível

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para esta configuração, a função selecionada não é possível.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0:
Função "Deslocamento até o encosto fixo" (p1545) foi selecionada, apesar da operação sem encoder ou operação U/f estar ativada.

Resolução: Para valor de falha = 0:
- Opere o controle de rotação com encoder.
- Se necessário, desmarque a função "Deslocamento até o encosto fixo".

207350 <Especificação do local>Acionamento: Apalpador de medição parametrizado para saída digital

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O probe está conectado à uma entrada/saída digital bidirecional e o terminal está configurado como saída.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
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)
Em relação à designação do terminal:
A primeira designação é válida para CU320, a segunda para CU305.

Resolução:
- Ajustar terminal como entrada (p0728).
- Desselecionar apalpador de medição (p0488, p0489, p0580).

207351 <Especificação do local>Acionamento: Apalpador de medição parametrizado para saída digital

Objeto de acionamento: SERVO_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O apalpador de medição é conectado a uma entrada/saída digital direcional e o terminal é ajustado como saída.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: DI/DO 0 descentralização (X3.2)
1: DI/DO 1 descentralização (X3.4)

Resolução: - ajuste o terminal como entrada (p4028).
- desmarque o apalpador (p0488, p0489).
Veja também: p0488, p0489, p4028

207354 <Especificação do local>Drive: Compensação de torque de dentadura impossível

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A compensação de torque de relutância é selecionada e não é (completamente) suportada.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxx hex: yyyy = causa da falha, xx = ajuste de dados de acionamento
yyyy = 1:
A avaliação do encoder não suporta esta função.
yyyy = 2:
O encoder não possui informação absoluta.
yyyy = 3:
O motor não tem encoder (p0187 = 99).
yyyy = 3:
O motor não tem encoder (p0187 = 99).
yyyy = 4:
A aprendizagem foi acionada (p5251) para control de loop fechado sem encoder (p1300 = 20 ou p1404 < 12 rpm ou 12 m/min - ou p1317 = 1).
yyyy = 5:
A mesa interna está ativa; entretanto, o período p5253 não foi ajustado em 1.

Resolução: Se necessário, desativar a compensação do torque de relutância (p5250 = 0).
Para a causa da falha = 1:
Empregar um encoder absoluto ou uma avaliação de encoder dá suporte à função (r0459.13 = 1). Se necessário, atualizar o Firmware para uma versão mais recente (versão 04.50.30.01 ou mais recente).
Para a causa da falha = 2:
Utilizar um encoder com informações absolutas (pista absoluta, marca zero claramente definida, resolver com um par de polos). A função pode ser testada enquanto não ocorrer nenhum resetamento do encoder após o aprendizado (erro de encoder, estacionamento, POWER ON). O uso contínuo não é recomendado.
Para a causa da falha = 3:
Ativar a compensação do torque de relutância apenas na operação com encoder de motor.
Para causa de falha = 4:
Acionar a aprendizagem, somente para operação com encoder (p1300, p1404, p1317).
Para causa de falha 5:
- ajustar período p5253 = 1.
- ativar a mesa externa e aprendizagem (p5250.0 = 1, p5251).
Veja também: p5250, p5251

207355 <Especificação do local>Acionamento: erro de compensação de torque de relutância durante a aprendizagem

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma falha de compensação de torque de relutância durante a programação.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1:
A velocidade programada está muito alta.
- Rotação: valor absoluto maior que 5 [rpm]
- Linear: valor absoluto maior que 0.5 [m/min]
2:
O offset do ângulo de comutação (p0431) entra na posição e foi alterado.

Resolução: Para valor de falha = 1:
Repetir a programação com valor nominal de velocidade mais baixo.
Velocidades recomendadas:
- rotação 2 [rpm]
- linear 0.1 [m/min]
Para valor de falha = 2:
Nova programação e salvamento necessários.
Veja também: p5250, p5251

207356 <Especificação do local>Acionamento: compensação de torque de relutância, número de série do motor ou encoder diferente

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A compensação de torque de relutância é ativada através de tabela externa (p5260, p5261) (p5250.0 = 1), não está ativa ou está parametrizada incorretamente.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxx hex: yyyy = causa da falha, xx = ajuste de dados do acionamento
yyyy = 1:
Motor ou encoder foi substituído ou a tabela externa não foi instruída.
yyyy = 2:
A compensação de torque de relutância foi ativada através de tabela externa e mais de um bloco de dados do motor e número de série não correspondem. Há apenas uma tabela externa.
yyyy = 3:
A compensação de torque de relutância foi ativada através de tabela externa para mais de um bloco de dados do motor e p0826 indica que há vários motores envolvidos. Há apenas uma tabela externa.
yyyy = 4:
A compensação de torque de relutância foi ativada através de tabela externa para blocos de dados com vários blocos de dados do encoder (EDS). A compensação de torque de relutância com tabela externa suporta apenas um encoder.

Resolução: Para causa de falha = 1:
Instrua a tabela da compensação de torque de relutância novamente (p5251).
Para causa de falha = 2:
Ative a compensação de torque de relutância com tabela externa somente para blocos de dados de motor (MDS) com o mesmo motor (p5250.0).
Para causa de falha = 3:
Ative a compensação de torque de relutância com tabela externa somente para blocos de dados do motor (MDS) com o mesmo motor (p5250.0). Para o mesmo motor, defina p0826 com o mesmo valor.
Para causa de falha = 4:
Ative a compensação de torque de relutância com tabela externa somenta para blocos de dados com o mesmo encoder (p5250.0, p0187).
Veja também: p5250, p5251

207400 <Especificação do local>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link ativo

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O controle de tensão do DC link foi ativado por causa do limite superior (p1244).
Um desvio do sistema pode ocorrer entre o valor nominal e a velocidade real.
Veja também: r0056, p1240

Resolução: Nenhum necessário.
Este alarme desaparecerá automaticamente depois que o limite superior estiver excedido.
Caso contrário, adotar as seguintes medidas:
- Usar um Braking Module ou uma unidade de feedback regenerativo.
- Aumentar o tempo da rampa de descida (p1121, p1135).
- Desligar o controle de Vdc_max (p1240 = 0).

207402 <Especificação do local>Acionamento: Controlador mínimo de tensão DC-Link ativo

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O controle de tensão do DC link foi ativado devido ao limite inferior (p1248).
Um desvio do sistema pode ocorrer entre o valor nominal e a velocidade real.
Uma possível causa pode ser, por exemplo, que o fornecimento de energia falou.
Veja também: r0056, p1240, p1248

Resolução: Não necessário.
Este alarme desaparecerá automaticamente após o nível inferior estiver aumentado.
Caso contrário, adotar as seguintes medidas:
- Verificar a rede de alimentação.
- Aumentar o tempo da rampa de subida (p1120).
- Desligar o controle de Vdc_min (p1240 = 0).

207403 <Especificação do local>Acionamento: Limite inferior de tensão DC-Link alcançado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A monitoração da tensão do DC link está ativa (p1240 = 5, 6) e o limite inferior de tensão do DC link (p1248) foi atingido no estado "Operação".

Resolução:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação.
- Reduzir o limite inferior de tensão DC-Link (p1248).
- Desativar o monitoramento da tensão DC-Link (p1240 = 0).

207404 <Especificação do local>Acionamento: Limite superior de tensão DC-Link alcançado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A monitoração da tensão do DC link está ativa (p1240 = 4, 6) e o limite superior de tensão do DC link (p1244) foi atingido no estado "Operação".

Resolução:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação ou o Braking Module.
- Aumentar o limite superior de tensão DC-Link (p1244).
- Se necessário, desativar o monitoramento da tensão DC-Link (p1240 = 0).

207405 <Especificação do local>Acionamento: Compensação cinética mínima de velocidade caiu abaixo

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a compensação cinética a rotação mínima (p1257 e p1297 em acionamentos vetoriais com controle U/f) não foi alcançada sem que a rede retornasse.

Resolução: Verificar o limite de rotação para controlador Vdc_min (compensação cinemática) (p1257, p1297).

207410 <Especificação do local>Acionamento: Saída de controlador de corrente limitada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A condição "I_act = 0 e Uq_set_1 maior que 16 ms do seu limite" está presente e pode ser gerada pelo seguinte:
- Motor não conectado ou contator do motor aberto.
- DC link sem tensão.
- Motor Module defeituoso.

Resolução:
- Conectar o motor ou verificar o contator do motor
- Verificar a tensão do DC link (r0070).
- Verificar o Motor Module.

207411 <Especificação do local>Acionamento: Saída de controle de fluxo limitada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O setpoint de fluxo específico não pode ser alcançado, apesar da corrente de campo de ajuste máximo ser especificado (p1603).
- dados de motor incorretos.
- dados de motor e configuração de motor (star-delta) não correspondem.
- o limite de corrente foi ajustado muito baixo para o motor (p0640, p0323, p1603).
- motor de indução (sem encoder, malha aberta controlada) em limitação l2t.
- o Motor Module é muito baixo.

Resolução:
- Corrigir dados de motor.
- Verificar a forma de ligação do motor.
- Corrigir limites de corrente (p0640, p0323, p1603).
- Reduzir a carga do motor assíncrono.
- Se necessário, use um Motor Module maior.

207412 <Especificação do local>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (motor model)

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um ângulo incorreto de comutação foi detectado, o que pode resultar em um acoplamento positivo no controlador de velocidade.

Possíveis causas:

- A sequência de fase das fases de saída para o motor está incorreta (por exemplo, as fases são trocadas).
- o encoder do motor está ajustado incorretamente com relação à posição magnética.
- o encoder do motor está danificado.
- O angulo de comutação offset está configurado incorretamente (p0431).
- os dados para calcular do modelo do motor foram configurados incorretamente (p0356 (Indutância de dispersão do estator) e/ou p0350 (Resistência do estator) e/ou p0352 (Resistência do cabo).
- a velocidade de comutação para o modelo do motor está muito baixa (p1752). A função de monitoramento só se torna efetiva acima da velocidade de comutação.
- a identificação da posição do pólo poderia ter calculado um valor incorreto quando ativado (p1982 = 1).
- o sinal de velocidade do encoder do motor falhou.
- a malha de controle está instável em razão de uma parametrização incorreta.

Falha (r0949, valor em decimall):

SERVO:

0: A comparação da posição angular do pólo para o encoder e o modelo do motor resultou em um valor excessivamente alto ((p1778[1] > 80 ° elétrico).

1: -

VECTOR:

0: A comparação da posição angular do pólo do encoder e do modelo do motor resultou em um valor excessivamente alto (> 45° elétricos).

1: A mudança no sinal de velocidade para o encoder do motor mudou para > p0492 dentro de um ciclo de controle de corrente.

Resolução:

- Verifique a sequência de fase para o motor e, se necessário, corrija (fiação, p1820).
- se a montagem do encoder for alterada, reajuste o encoder.
- substitua o encoder de motor com defeito.
- ajuste corretamente o offset angular de comutação (p0431). Se necessário, determine pelo p1990.
- corrija a resistência do estator do motor, a resistência do cabo e a indutância de dispersão do estator do motor (p0350, p0352, p0356).

Calcule a resistência do cabo a partir da secção de deslocamento e o comprimento, verifique a indutância e a resistência do estator com a ajuda da folha de dados do motor, meça a resistência do estator com um multímetro e, se necessário, execute novamente a identificação dos valores com a presente identificação de dados do motor (p1910).

- Aumente a velocidade de comutação para o modelo de motor (p1752). Com p1752 > p1082 (velocidade máxima) o monitoramento será completamente desativado.
- Com a identificação de posição polar (p1982 = 1) ativada, verifique a técnica para a identificação de posição polar (p1980) e force uma nova identificação de posição de pólo pela desativação e ativação (p1982 = 0 -> 1).

Nota:

No High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx), se necessário, desative o monitoramento nas aplicações de elevada corrente.

Veja também: r1778

207413 <Especificação do local>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (identificação de posição polar)

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Não foi detectado nenhum ângulo de comutação com falha, o que poderia provocar um acoplamento simultâneo no controlador de rotação.

Durante a identificação de posição de pólo (p1982 = 2):

- Foi identificada uma diferença de > 45 ° elétrica para o ângulo de encoder.

Para VECTOR durante o ajuste do encoder (p1990 = 2):

- Foi identificada uma diferença de > 6 ° elétrica para o ângulo de encoder.

Resolução:

- Ajustar corretamente o offset angular de comutação (p0431).
- Após a substituição do encoder, reajustar o encoder do motor.
- Substituir o encoder de motor com defeito.
- Verificar a identificação da posição polar. Se a identificação de posição polar para este tipo de motor é inadequada, desativar o controle de plausibilidade (p1982 = 0).

207414 <Especificação do local>Acionamento: Número de série de encoder alterado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número de série do encoder de um motor síncrono foi alterado. Alteração somente é verificada em encoders com número de série (p. ex. encoder EnDat) e motores integrados (p. ex. p0300 = 401) ou motores externos (p0300 = 2).

Causa 1:

- O encoder foi substituído.

Causa 2:

- Nova colocação em funcionamento de um motor externo, integrado ou linear.

Causa 3:

- Foi substituído o motor com encoder instalado e ajustado.

Causa 4:

- Foi executado uma atualização de Firmware para uma versão que executa um teste do número de série do encoder.

Nota:

Com o controle de posição fechado da malha, o número de série é aceito no início do ajuste (p2507 = 2).

Quando o encoder for ajustado (p2507 = 3), o número de série é verificado para mudanças e, se necessário, o ajuste é reiniciado (p2507 = 1).

Proceda como segue para ocultar o monitoramento de número de série:

- ajuste os seguintes números de série para o Conjunto de Dados Encoder correspondente: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- parametrize F07414 como uma mensagem tipo N (p2118, p2119).

Resolução: Para as causas 1, 2:

Executar o ajuste automático usando a rotina de identificação de posição do polo. Reconhecer a falha. Iniciar a rotina de identificação de posição de polo com p1990 = 1. Então verificar se a rotina de identificação de posição de polo foi executada corretamente.

SERVO:

Se a técnica identificação de posição do polo estiver selecionada em p1980, e se p0301 não contiver um tipo de motor ajustado de fábrica com o encoder, então o p1990 é ativado automaticamente.

ou

Ajuste através do p0431. Neste caso, o novo número de série é automaticamente incorporado.

ou

Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

Para as causas 3, 4:

Incorporar o novo número de série com p0440 = 1.

207415 <Especificação do local>Acionamento: Transmissão do offset angular de comutação em andamento

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O offset angular de comutação foi definido automaticamente com p1990 = 1.
Esta falha executa um cancelamento de pulsos que são necessários para o offset angular de comutação para o p0431.
Veja também: p1990

Resolução: A falha pode ser confirmada sem precisar de nenhuma medida adicional.

207419 <Especificação do local>Acionamento: Adaptação de filtro de setpoint de corrente incorreta

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro durante a configuração ou ao usar a função "Adaptação de filtro de setpoint de corrente".
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Ainda não foi realizada nenhuma atribuição a um filtro (p5281).
Bit 1: O filtro atribuído pertence a um módulo de função não ativado "Filtro de setpoint de corrente ampliado" (r0108.21).
Bit 2: O filtro atribuído possui um tipo ou uma característica que é inadequada à adaptação.
Bit 3: O filtro atribuído não está ativado (p1656, p5200).
Bit 4 ... 15: Ocorreu um erro interno.
Bit 16 ... 31: Número do conjunto de dados de acionamento com erro.
Veja também: p5280, p5281

Resolução: A mensagem sempre pode ser eliminada quando se desativa a adaptação (p5280 = 0, -1).
Se a adaptação deve permanecer ativa, então deve-se executar a ação corretiva com base no valor de falha.
Sobre o bit 0:
Realizar a atribuição de filtro (p5281).
Sobre o bit 1:
Ativar o módulo de função "Filtro de setpoint de corrente ampliado" (r0108.21).
Sobre o bit 2:
Configurar o tipo de filtro "Filtro geral de 2ª ordem" e configurar a característica de um filtro rejeita-faixa.
Sobre o bit 3:
Ativar o filtro (p1656 e/ou p5200).
Sobre o bit 4 ... 15:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
Veja também: p5280, p5281

207420 <Especificação do local>Acionamento: Filtro de setpoint de corrente freqüência natural > freqüência shannon

Objeto de acionamento: A_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma das frequências naturais de filtro é maior do que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada de acordo com a seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 3: Filter 4 (p1673, p1675)
Bit 16: Filtro 5 (p5202, p5204)
Bit 18: Filtro 7 (p5212, p5214)

Resolução: - Reduzir a freqüência natural de numerador ou denominador do respectivo filtro de setpoint de corrente.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- Desativar o respectivo filtro (p1656).

207420 <Especificação do local>Acionamento: Filtro de setpoint de corrente freqüência natural > freqüência shannon

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma das frequências naturais de filtro é maior do que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada de acordo com a seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Filtro 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtro 2 (p1663, p1665)
Bit 2: Filtro 3 (p1668, p1670)
Bit 3: Filtro 4 (p1673, p1675)
Bit 8 ... 15: Número do grupo de dados (iniciando do zero)
Bit 16: Filtro 5 (p5202, p5204) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 17: Filtro 6 (p5207, p5209) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 18: Filtro 7 (p5212, p5214) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 19: Filtro 8 (p5217, p5219) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 20: Filtro 9 (p5222, p5224) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)
Bit 21: Filtro 10 (p5227, p5229) - filtro estendido de setpoint de corrente (r0108.21)

Resolução: - Reduzir a freqüência natural de numerador ou denominador do respectivo filtro de setpoint de corrente.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]).
- Desativar o respectivo filtro (p1656).

207421 <Especificação do local>Acionamento: Filtro de velocidade de freqüência natural > freqüência de Shannon

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma das frequências naturais do filtro é maior que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada pela seguinte fórmula: 0.5 / p0115[1]
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Filtro 1 (p1417, p1419)
Bit 1: Filtro 2 (p1423, p1425)
Bit 4: Filtro de valores reais (p1447, p1449)
Bit 8 ... 15: Número de grupo de dados (iniciado a partir do zero)

Resolução:
- Reduzir a frequência natural de denominador ou de numerador do respectivo filtro de setpoint de rotação.
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de rotação (p0115[1]).
- Desativar o respectivo filtro (p1413, p1414).

207422 <Especificação do local>Acionamento: Modelo de referência freqüência natural > freqüência shannon

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A freqüência natural do filtro do elemento PT2 para o modelo de referência (p1433) é maior do que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[1]

Resolução:
- Reduzir a freqüência natural do elemento PT2 para o modelo de referência (p1433).
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de velocidade (p0115[1]).

207429 <Especificação do local>Acionamento: O DSC sem encoder não é possível

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função DSC (Dynamic Servo Control) foi ativada, mesmo sem a presença de um encoder.
Veja também: p1191, p1192

Resolução: Verificar a configuração da seleção de encoder (p1192).
Nota:
Se nenhum encoder estiver presente e a entrada de conector p1191 (DSC amplificação do controlador de posição) estiver interconectada, então a entrada de conector deverá ter o sinal p1191 = 0.

207430 <Especificação do local>Acionamento: Comutação de operação controlada por torque não é possível

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação para operação em malha fechada com torque controlado (BI: p1501).

Resolução: Não comutar para a operação controlada por torque.

207431 <Especificação do local>Acionamento: Comutação de operação sem encoder não é possível

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação na operação sem encoder (p1404).

Resolução: Não comutar para a operação sem encoder.

207432 <Especificação do local>Acionamento: Motor sem proteção contra sobretensão

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O motor pode gerar uma sobretensão em caso de falha na rotação máxima, o que pode danificar o sistema de acionamento.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

Grupo de dados de acionamento (DDS) correspondente.

Resolução: Para a proteção contra sobretensão existem duas opções:

1. Limite a velocidade máxima (p1082) sem a necessidade de proteção adicional.

A velocidade máxima sem proteção é calculada da seguinte forma:

Motores síncronos rotativos: p1082 [1/min] <= 11.695 * r0297/p0316 [Nm/A]

Motores lineares: p1082 [m/min] <= 73.484 * r0297/p0316 [N/A]

Motores síncronos rotativos conectados ao conversor de alta frequência:

p1082 [rpm] <= 4.33165E9 * (-p0316 + raiz(p0316^2 + 4.86E-9 * (r0297 * r0313)^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * r0313^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF])

Motor linear no conversor de alta frequência:

p1082 [m/min] <= 689.403 * p0315 * (root(p0316^2 * p0315^2 + 0.191865 * r0297^2 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF]) / (r0297 * (r0377 - p0233) [mH] * p0234 [µF])

Motores assíncronos rotativos conectados ao conversor de alta frequência:

p1082 [rpm] <= máximo (2.11383E5 / (r0313 * raiz(r0377 [mH] + r0382 [mH]) * p0234 [µF])) ; 0.6364 * r0297 * p0311[rpm] / p0304)

2. Utilize um Voltage Protection Module (VPM) em conjunto com a função "Torque desativado com segurança" (p9601, p9801 - apenas para motores síncronos).

No emprego de um motor síncrono com VPM no conversor de alta frequência deve-se aplicar o seguinte:

p1082 [rpm] <= p0348 * (r0377 + p0233) / p0233

O VPM coloca o motor em curto-circuito em caso de falha. Visto que durante o curto-circuito deve haver um cancelamento de pulsos - isso significa que os terminais para a função "Torque desativado com segurança" (STO) deverão estar ligados (cabeados) com o VPM.

Com o emprego de um VPM, op0643 deve ser ajustado para 1.

3. Ative a proteção de tensão interna (p1231 = 3, somente para motores síncronos).

Ao fazê-la, as seguintes pré-condições de hardware devem ser preenchidas:

- A alimentação do grupo deve ter a recuperação de energia (Active Line Module, Smart Line Module) e a potência de recuperação de energia da alimentação não deve ser menor que o máximo utilizado na potência S1 do motor síncrono.

- Para a Control Unit e alimentação, um alimentação de energia 24V, diferente para Motor Module, deve ser utilizado com a proteção contra tensão ativada. A alimentação de energia 24V deste Modor Module deve ser a conexão DC com buffer feito (por exemplo, CSM).

- Um Braking Module com um resistor de frenagem correspondentemente configurado deve estar disponível na conexão DC.

- O motor síncrono deve ter uma leitura de curto-circuito.

Veja também: p0643, p1231

207433 <Especificação do local>Acionamento: Controle em malha fechada com encoder impossível devido encoder não estar desconectado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comutação para o controle em malha fechada com encoder não é possível, pois o encoder não foi desconectado (unparked).

Resolução: - Verificação se o Firmware do encoder oferece o suporte para a função "Estacionar" (r0481.6 = 1).

- Atualizar o Firmware.

Nota:

Em motores de estator longitudinal (p3870.0 = 1) aplica-se o seguinte:

É necessário que o encoder tenha desestacionado totalmente (r3875.0=1), antes de se comutar para o controle com encoder. O encoder é desestacionado através da entrada de binector p3876 = sinal 0/1 e permanece neste estado até o sinal 0.

207434 <Especificação do local>Acionamento: Não é possível alterar a direção de rotação com os pulsos habilitados

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um dado de acionamento selecionado foi ajustado - com habilitação de pulsos - o qual tem uma direção de rotação (p1821) parametrizada diferente.

É possível trocar a direção da rotação do motor usando p1821 quando os pulsos são inibidos.

Resolução: - Executar a comutação do bloco de dados de acionamento com bloqueio de pulsos.

- Assegurar que a comutação para um bloco de dados de acionamento não provoque nenhuma inversão sentido do motor (isto é, nestes blocos de dados de acionamento deverá aparecer o mesmo valor no p1821).

Veja também: p1821

207435 <Especificação do local>Acionamento: Aplicar o gerador de rampa com controle vetorial sem encoder

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a operação com controle vetorial sem encoder (r1407.1) o gerador de rampa foi interrompido (p1141) ou colocado em ponte (p1122). Um comando interno de configuração da saída do gerador de rampa gerou o congelamento da velocidade do setpoint ajustado ou não pôde ser executado.

O drive está ligado com o reinício curto (p1200) ao mesmo tempo em que o gerador de rampa é colocado em ponte (p1122).

Resolução: - desative o comando de parada para o gerador de rampa (p1141).

- Não coloque o gerador de rampa em ponte (p1122).

- suprima a falha (p2101, p2119). Isso é necessário quando o gerador de pulsos é selecionado pelo modo de pulsação, com bloqueio simultâneo do setpoint de velocidade (r0898.6).

Nota:

Para o controle vetorial sem encoder não é vantajoso importar o setpoint principal do controle de velocidade via p1155 ou p1160 (p0922). Neste caso o setpoint principal deverá ser carregado antes do gerador de rampas (p1070). O motivo é a definição automática da saída do gerador de rampa na passagem do modo de velocidade controlada de malha fechada para o modo de velocidade controlada de circuito de malha aberta.

207439 <Especificação do local>Drive: Função não suportada

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma função selecionada não é suportada pelo módulo de potência.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1:

A função "Resposta de dinâmica de controlador de corrente mais alta" (p1810.11 = 1) foi selecionada, mas não é suportada pelo módulo de potência (r0192.27 = 0).

- O Firmware do módulo de potência tipo booksize está desatualizado.

- Foi utilizado um módulo de potência tipo blocksize.

2:

A função "Resposta dinâmica de controlador de corrente mais alta" (p1810.11 = 1) foi selecionada, mas não é suportada pela tecnologia de segurança sem encoder (9506 = 1, 3).

3:

A função "Compensação da tensão DC-Link no módulo de potência" (p1810.1 = 1) foi selecionada, mas não é suportada pelo módulo de potência (r0192.28 = 0).

Resolução: Sobre o valor de falha = 1:

- Se necessário, atualize o firmware do módulo de potência tipo booksize para a versão mais recente (versão >= 4.4).

Nota:

Se o firmware já foi automaticamente atualizado, somente um POWER ON (desligar/ligar) é necessário.

- Utilize um módulo de potência tipo booksize (versão >= 4.4).

Sobre o valor de falha = 2:

- Se um encoder com detecção de valores reais da posição Safety estiver disponível (r0458[0...2].19 = 1), reparametrize a tecnologia Safety sem encoder (p9506 = 1, 3) para a tecnologia Safety com encoder (p9506 = 0).

Sobre o valor de falha = 1, 2:

- Desmarque a função "Dinâmica do controlador de corrente mais alta" (p1810.11 = 0) e, se necessário, ajuste o controlador de corrente, de velocidade e de posição novamente ou calcule (p0340 = 4).

Sobre o valor de falha = 3:

- Se necessário, atualize o firmware do módulo de potência tipo blocksize para a versão mais recente (versão >= 4.6).

- desmarcar a função "Compensação da tensão DC-Link no módulo de potência (p1810.1 = 0).

Veja também: r0192, p1810, p9506

207448 <Especificação do local>Transmissão de carga: O acompanhamento de posição do eixo linear excedeu a faixa máxima

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear/ não módulo, o encoder do motor atual (encoder 1) excedeu o limite máximo possível de deslocamento.
Para o eixo linear configurado, o máximo deslocamento é definido para ser 64x (+/- 32x) of p0421. Deveria ler no p2721 e valor em número de revoluções de carga.
Nota:
Aqui, só o encoder do motor atual tem os dados de acionamento ajustados monitorado. Os dados de acionamento atuais ajustados são exibidos em x = r0051 e o encoder do motor correspondente é especificado no p0187[x].

Resolução: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

207449 <Especificação do local>Transmissão de carga: Acompanhamento de posição posição atual fora da janela de tolerância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder do motor atual efetivo foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Nota:
Apenas o encoder do motor nos dados configurados de acionamentos efetivos atuais é monitorado. Os dados configurados de acionamento atual efetivo é exibido em x = r0051 e o encoder do motor correspondente é especificado em p0187[x].
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder dada em incrementos do valor absoluto após o redutor de medição, se existir. O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r2724.
Veja também: p2722, r2724

Resolução: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p2720.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010

207500 <Especificação do local>Acionamento: Bloco de dados do módulo de potência PDS não configurado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Somente para alimentações/alimentações de retorno de rede:
O bloco de dados do módulo de potência não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de bloco de dados do acionamento do p0185.

Resolução: No p0185 deve ser definido o índice do bloco de dados do módulo de potência pertencente ao bloco de dados do drive.

207501 <Especificação do local>Acionamento: Bloco de dados do motor MDS não configurado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Somente para módulos de potência:
O bloco de dados do motor não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no respectivo bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o número de bloco de dados do acionamento do p0186.

Resolução: No p0186 deve ser definido o índice do bloco de dados do motor pertencente ao bloco de dados do drive.
Veja também: p0186

207502 <Especificação do local>Acionamento: Bloco de dados de encoder EDS não configurado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Bloco de dados de drive: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Somente para módulos de potência:
O bloco de dados do encoder não foi configurado, isto é, não foi definido nenhum número de bloco de dados no respectivo bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o número de bloco de dados do acionamento do p0187, p0188 e p0189.
O valor de falhas é elevado para 100 * número de encoder (p. ex. para p0189: valor de falha 3xx com xx = número de bloco de dados).

Resolução: No p0187 (1° encoder), p0188 (2° encoder) e p0189 (3° encoder) deve ser definido o índice do bloco de dados do encoder pertencente ao bloco de dados do drive.

207504 <Especificação do local>Acionamento: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de drive

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de acionamento.
Nos blocos de dados de acionamento deverão ser atribuídos todos blocos de dados do motor através do número MDS (p0186[0...n]) Devem haver pelo menos tantos blocos de dados de acionamento como blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de dados do motor que não foi atribuído.

Resolução: Atribuir o bloco de dados do motor não atribuído nos blocos de dados de acionamento através do número MDS (p0186[0...n]).
- Verificar se todos blocos de dados de motor foram associados aos blocos de dados de acionamento.
- Eventualmente deletar os blocos de dados de motor desnecessários.
- Eventualmente criar novos blocos de dados de acionamento e associar aos blocos de dados de motor correspondentes.

Veja também: p0186

207509 <Especificação do local>Acionamento: Falta a atribuição de componentes

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um Conjunto de Dados da Unidade (DDS) é atribuído a um Conjunto de Dados do Motor (MDS) ou a um Conjunto de Dados do Codificador (EDS) que não tem um número de componente.

Valor de falha (r0949, interpretar decimal):

nnmmmxxyyy

nn: Número do MDS/EDS.

mmm: Número de parâmetro do número de componente ausente.

xx: Número do DDS atribuído ao MDS/EDS.

yyy: Número de parâmetro que cita o MDS/EDS.

Exemplo:

p0186[7] = 5: DDS 7 é atribuído para MDS 5.

p0131[5] = 0: Não há um número de componente definido em MDS 5.

Valor de alarme = 0513107186

Resolução: Nos dados de acionamentos ajustados, nenhum maior determinado MDS/EDS usando p0186, p0187, p0188, p0189 ou ajustar um número de componente válido.

Veja também: p0131, p0141, p0142, p0186, p0187, p0188, p0189

207510 <Especificação do local>Acionamento: Encoder idêntico no bloco de dados de drive

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi atribuído mais que um encoder com mesmo número de componente em um mesmo bloco de dados de acionamento. Em um bloco de dados de acionamento não podem existir encoders idênticos.

Valor de falha (r0949, valor em decimal):

1000*primeiro encoder idêntico + 100*segundo encoder idêntico + bloco de dados de acionamento.

Exemplo:

Valor de falha = 1203 significa:

No bloco de dados de acionamento 3 o primeiro (p0187[3]) e o segundo encoder (p0188[3]) são idênticos.

Resolução: Atribuir encoders diferentes no bloco de dados do acionamneto.

Veja também: p0141, p0187, p0188, p0189

207511 <Especificação do local>Acionamento: Encoder utilizado em multiplicidade

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Cada encoder somente pode ser atribuído à um acionamento e em um acionamento ele sempre deverá ser o encoder 1 ou sempre encoder 2 ou sempre encoder 3 em cada bloco de dados de acionamento. Esta atribuição única foi violada.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Os dois parâmetros em forma codificada que referem-se ao mesmo número de componente.
Primeiro parâmetro:
Índice: primeira e segunda casa decimal (99 para EDS sem DDS atribuído)
Número de parâmetro: terceira casa decimal (1 para p0187, 2 para p0188, 3 para p0189, 4 para EDS sem DDS atribuído)
Número de acionamento: quarta e quinta casa decimal
Segundo parâmetro:
Índice: sexta e sétima casa decimal (99 para EDS sem DDS atribuído)
Número de parâmetro: oitava casa decimal (1 para p0187, 2 para p0188, 3 para p0189, 4 para EDS sem DDS atribuído)
Número de acionamento: nona e décima casa decimal
Veja também: p0141

Resolução: Corrigir a utilização dupla de um número de componente através do parâmetro codificado no valor de falha.

207512 <Especificação do local>Acionamento: Comutação de bloco de dados do encoder não pode ser parametrizada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Usando p0141, uma transição do conjunto de dados do codificador preparada não é permitida. Nessa versão de Firmware, uma transição do conjunto de dados do codificador somente é permitida para componentes na topologia real.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Número incorreto do conjunto de dados EDS.
Veja também: p0187, p0188, p0189

Resolução: Cada bloco de dados de encoder deverá ser atribuído para um soquete DRIVE-CLiQ próprio. Os números de componentes das interfaces de encoder (p0141) deverão possuir valores diferentes em um mesmo objeto de drive.
Deve-se aplicar o seguinte:
p0141[0] diferente de p0141[1] diferente de ... diferente de p0141[n]

207514 <Especificação do local>Acionamento: Estrutura de dados não corresponde a Interface Module

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O modo de Interface "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) foi configurado e a estrutura de dados não corresponde à este modo.
Os seguintes ajustes são possíveis, dependendo do número de conjunto de dados:
Número de DDS/MDS (p0180/p0130): p0186
1/1: p0186[0] = 0
2/2: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1
4/4: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2, p0186[3] = 3
8/8: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[7] = 7
16/16: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[15] = 15
32/32: p0186[0] = 0, p0186[1] = 1, p0186[2] = 2 ... p0186[31] = 31
2/1: p0186[0, 1] = 0
4/2: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1
8/4: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2, p0186[5, 6] = 3
16/8: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[14, 15] = 7
32/16: p0186[0, 1] = 0, p0186[1, 2] = 1, p0186[3, 4] = 2 ... p0186[30, 31] = 15
4/1: p0186[0, 1, 2, 3] = 0
8/2: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1
16/4: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2, p0186[12, 13, 14, 15] = 3
32/8: p0186[0, 1, 2, 3] = 0, p0186[4, 5, 6, 7] = 1, p0186[8, 9, 10, 11] = 2 ... p0186[28, 29, 30, 31] = 7
8/1: p0186[0...7] = 0
16/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1
32/4: p0186[0...7] = 0, p0186[8...15] = 1, p0186[16...23] = 2, p0186[24...31] = 3
16/1: p0186[0...15] = 0
32/2: p0186[0...15] = 0, p0186[16...31] = 1
32/1: p0186[0...31] = 0
9/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8] = 1
10/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8, 9] = 1
12/2: p0186[0...7] = 0, p0186[8...11] = 1
Veja também: p0180, p0186, p2038

Resolução: - Verifique a estrutura de dados de acordo com os possíveis ajustes mencionados na causa.
- verifique o modo de interface (p2038).

207515 <Especificação do local>Acionamento: Módulo de potência e motor ligados incorretamente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma unidade de potência (via MDS) foi atribuída ao motor (via PDS) no ajuste de dados de drive que não está ligado na topologia nominal. Não é possível que o motor não seja designado à unidade de potência (p0131).
Falha (r0949, representação decimall):
Número de conjunto de dados de drive parametrizados incorretamente.

Resolução: - atribua o conjunto de dados de drive pela combinação de motor e unidade de potência permitida pela topologia nominal.
- adapte a topologia nominal.
- se necessário, para um motor faltante, recrie o componente (drive Wizard).
Veja também: p0121, p0131, p0186

207516 <Especificação do local>Acionamento: Colocar novamente o bloco de dados em funcionamento

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi feita uma alteração de atribuição entre o bloco de dados de acionamento e o bloco de dados do motor (p0186) ou entre o bloco de dados de acionamento e o bloco de dados do encoder (p0187). Por isso que se deve realizar uma nova colocação em funcionamento do bloco de dados do acionamento.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Novo bloco de dados de acionamento a ser colocado em operação.

Resolução: Executar a colocação em funcionamento do bloco de dados de drive indicado no valor de falha (r0949).

207517 <Especificação do local>Acionamento: Comutação de bloco de dados de encoder parametrizado incorretamente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um MDS não pode ter codificadores de motor diferentes em dois DDS diferentes.
Portanto, a seguinte parametrização resulta em um erro:
DDS0: p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
DDS1: p0186[1] = 0, p0187[1] = 1
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
Os 16 bits inferiores indicam o primeiro DDS e os 16 bits superiores indicam o segundo DDS.

Resolução: Criar MDS com os mesmos dados de motor de forma a operar um motor com diferentes codificadores de motor.
Exemplo:
DDS0: p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
DDS1: p0186[1] = 1, p0187[1] = 1

207518 <Especificação do local>Acionamento: Comutação de bloco de dados de motor parametrizado incorretamente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sistema identificou que os dois conjuntos de dados do motor foram incorretamente parametrizados.
Os parâmetros r0313 (calculado a partir de p0314, p0310, p0311), r0315 e p1982 poderão ter valor diferentes apenas se os conjuntos de dados do motor forem atribuídos a motores diferentes. p0827 é utilizado para atribuir motores e contatores..
Não é possível alternar entre os conjuntos de dados do motor.
Valor de falha (r0949, interpretar hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro DDS com MDS atribuído, yyyy: Segundo DDS com MDS atribuído

Resolução: Corrigir a parametrização dos blocos de dados de motor.

207519 <Especificação do local>Acionamento: Comutação do motor parametrizada incorretamente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Com o ajuste p0833.0 = 1 deseja-se uma comutação de motores através da aplicação. Por isso que o p0827 deverá ter valores diferentes nos respectivos blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro MDS, yyyy: Segundo MDS

Resolução: - Parametrizar diferente cada um dos blocos de dados de motor (p0827).
- Selecionar o ajuste p0833.0 = 0 (comutação de motor via acionamento).

207520 <Especificação do local>Acionamento: A comutação de motor não pode ser executada

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O motor não pode ser trocado.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1:
O contator para o motor ativo não pode ser aberto, porque para um motor sincronizado, a velocidade (r0063) é maior que a velocidade de início de enfraquecimento de campo (p0348). Contanto que r0063 > p0348, a corrente no motor não diminui apesar de os pulsos serem suprimidos.
2:
Osinal de resposta "contator abriu" não foi detectado dentro de 1 s.
3:
O sinal de resposta "contator fechou" não foi detectado dentro de 1 s.

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
Ajuste a velocidade menor que a velocidade no início do enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).
Para o valor de alarme = 2, 3:
Verifique o sinal de resposta do contator envolvido.

207530 <Especificação do local>Acionamento: Bloco de dados de drive DDS não disponível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O bloco de dados de acionamento selecionado não existe (p0837 > p0180). Não é executada nenhuma comutação do bloco de dados de acionamento.
Veja também: p0180, p0820, p0821, p0822, p0823, p0824, r0837

Resolução: - Selecionar bloco de dados de drive existente.
- Criar blocos de dados de drive adicionais.

207531 <Especificação do local>Acionamento: Command Data Set CDS não está presente.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O dado do comando selecionado não está disponível (p0836 > p0170). O dado de comando não foi comutado.
Veja também: p0810, r0836

Resolução: - Selecione um command data set existente.
- estabeleça um command data set adicional.

207532 <Especificação do local>Acionamento: controle sem encoder não foi colocado em funcionamento

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Uma operação sem encoder foi definida como resposta de falha a falhas do encoder (p0491). No entanto, o controle sem encoder ainda não foi colocado em funcionamento.
Nota:
Pelo menos um bloco de dados do acionamento (DDS) é nulo (p1498 = 0).
Veja também: p0491

Resolução: Coloque o controle sem encoder em funcionamento.
Siga estes passos para uma configuração fácil:
- o controlador de velocidade já deve ter sido otimizado para a operação com encoder (por ex., o ganho P otimizado está em p1460).
- defina o momento de inérica de carga (p1498, por ex., com o módulo de função "Estimador de momento de inércia/OBT" ou "AST" para SINUMERIK).
- defina o valor nominal da corrente para operação controlada sem encoder (p1612) para cargas estáticas (por ex., eixo vertical sem compensação de peso, valor predefinido mais corrente geradora de torque (r0077) para a carga básica.
- configure o controlador de velocidade.
p1470 = otimizado p1460/16 para tempo de amostragem = 125 µs (ganho P)
p1470 = otimizado p1460/25 para tempo de amostragem = 62.5 µs (ganho P)
p1470 = otimizado p1460/30 para tempo de amostragem = 31.25 µs (ganho P)
p1472 = 140 ms (tempo integral, valor padrão).
p1451 = 10 ms (filtragem de valor real de velocidade operação sem encoder).
- defina a redução de corrente em operação sem encoder: p0642 = 2*p0318/p0640 (para um resultado > 100%, 100% deve ser inserido).
- se o momento de inércia se alterar significantemente, o estimador de momento de inércia deve ser ativado usando o módulo de função "Estimador de momento de inércia/OBT".
- salve os valores configurados em uma forma não volátil (copie a RAM para ROM).
- teste a função durante o movimento com p4642 = 1 (falha de encoder, função de teste).
Nota:
Configure o seguinte se as Safety Extended Functions com encoder estiverem ativadas no sistema de 1 encoder.
- Não houve STOP A após a falha do encoder para Safety de 1 encoder (p9516.4 =1).
- Tempo de transição de STOP F para STOP B é longo o suficiente para freiar o motor (p9555).
Se o resultado não for satisfatório, a operação sem encoder precisará ser otimizada manualmente (por ex., comutação temporária para operação sem encoder usando p1300 = 20).
Informações sobre o estimador de momento de inércia e a operação sem encoder são encontradas na seguinte referência:
SINAMICS S120 Manual de funções Funções do acionamento

207541 <Especificação do local>Acionamento: Comutação de bloco de dados impossível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comutação de grupo de dados de drive selecionada e a comutação de motor atribuída não são possíveis e não serão executadas.

O contator do motor em motores sincronizados pode ser comutado somente com rotações reais menores do que a velocidade empregada no enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).

Veja também: r0063, p0348

Resolução: Reduza a velocidade para abaixo da velocidade no início do enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).

207550 <Especificação do local>Acionamento: Zeramento de parâmetros do encoder impossível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao executar um ajuste de fábrica (p. ex. através de p0970 = 1) não foi possível resetar os parâmetros do encoder. Os parâmetros de encoder são lidos diretamente pelo encoder através do DRIVE-CLiQ.

Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):

Número de componente do respectivo encoder.

Resolução: - Repetir o procedimento.

- Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.

207551 <Especificação do local>Encoder do drive: Nenhuma informação de ângulo de comutação

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC)

Hla: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Falta a informação de ângulo de comutação. Com isso não é possível realizar o controle dos motores síncronos.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

yyyyxxxx dec: yyyy = causa da falha, xxxx = ajuste de dados de acionamento

yyyy = 1 dec:

O encoder de motor utilizado não envia nenhum ângulo de comutação absoluto.

yyyy = 2 dec:

2: A relação selecionada na medição da engrenagem não é compatível com o número de pares de pólos do motor.

Resolução: Para causa de falha = 1:

- Verificar a parametrização do encoder (p0404).
- Usar encoder com trilha C/D, interface EnDat ou com sensores Hall.
- Use um enconder com trilha A/B em forma senoidal, para o qual o número par de polos do motor (r0313) multiplicado pela relação de marcha (p0432/p0433) é menor que o número de pulso do encoder (p0408) – ou é um múltiplo inteiro do número de pulsos do encoder (p0408).
- Ativar a identificação da posição do polo na rotina (p1982 = 1).

Para causa de falha = 2:

- O quociente do número de pares de polos dividido pela relação de medição da engrenagem deverá ser inteiro: (p0314 * p0433) / p0432.

Nota:

Para operação com trilha C/D, este quociente deve ser menor que 8.

Veja também: p0402, p0404, p0432, p0433

207552 <Especificação do local>Acionamento do encoder: Configuração de encoder não suportada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente: %2, dados do encoder: %3

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração de encoder solicitada não é suportada. No p0404 somente podem ser solicitados Bits que são suportados pela interpretação de encoder no r0456.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

ccccbbaa hex: cccc = Causa do erro, bb = Número do componente, aa = Grupo de dados de encoder

cccc = 1: Encoder sen/cos com pista absoluta (é suportado pelo SME25).

cccc = 3: Encoder de sinais retangulares (é suportado pelo SMC30).

cccc = 4: Encoder sen/cos (é suportado pelo SMC20, SMI20, SME20, SME25).

cccc = 10: Encoder DRIVE-CLiQ (é suportado pelo DQI).

cccc = 12: Encoder sen/cos com marca de referência (é suportado pelo SME20).

cccc = 15: Comutação com marca zero em motores síncronos excitados externamente com VECTORMV.

cccc = 23: Resolver (é suportado pelo SMC10, SMI10).

cccc = 65535: Outra função (comparar o r0456 e o p0404).

Veja também: p0404, r0456

Resolução:

- Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- empregar a avaliação de encoder adequada (r0456).

207553 <Especificação do local>Acionamento do encoder: A configuração do Sensor Module não é suportada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Dados do Encoder: %1, primeiro bit incorreto: %2, parâmetro incorreto: %3

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração solicitada não é suportada pelo Sensor Module.
Se p0430 (cc = 0) incorreto, aplica-se o seguinte:
No p0430 (funções requisitadas), pelo menos 1 bit foi ajustado sem configurar no r0458 (funções suportadas) (exceção: bits 19, 28, 29, 30, 31).
- p1982 > 0 (identificação de posição do pólo requisitada), mas r0458.16 = 0 (identificação de posição do pólo suportada).
Se p0437 (cc = 1) incorreto, aplica-se o seguinte:
- Em p0437 (funções solicitadas), pelo menos 1 bit foi configurado que não está configurado em r0459 (funções suportadas).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa: número do dado de encoder configurado
bb: primeiro bit incorreto
cc: parâmetro incorreto
cc = 0: parâmetro incorreto é p0430
cc = 1: parâmetro incorreto é p0437
cc = 2: parâmetro incorreto é r0459
cc = 3: parâmetro incorreto é p0454
dd: reservado (sempre 0)

Resolução: - Verificar a parametrização do encoder (p0430, p0437, p0454).
- Verificar a identificação da posição polar (p1982).
- Empregar a avaliação de encoder adequada (r0458, r0459).
Veja também: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <Especificação do local>Acionamento do encoder: Configuração de acompanhamento de posição

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número de Componente: %1, dados do encoder: %2, dados do Drive: %3, causa da falha: %4

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A configuração não é suportada no rastreamento de posição.
O rastreamento de posição somente pode ser ativado em encoders absolutos.
Em eixos lineares o rastreamento de posição não pode ser ativado simultaneamente pela engrenagem de carga e pela engrenagem de medição.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex
aa = Grupo de dados de encoder
bb = Número de componente
cc = Grupo de dados de acionamento
dd = Causa do erro
dd = 00 hex = 0 dec
Não é empregado nenhum encoder absoluto.
dd = 01 hex = 1 dec
O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois a memória NVRAM interna está cheia ou a Control Unit não dispõe de memória NVRAM.
dd = 02 hex = 2 dec
Em um eixo linear foi ativado o rastreamento de posição para engrenagem de carga e de medição.
dd = 03 hex = 3 dec
O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois para este grupo de dados já foi detectado um rastreamento de posição com outro fator de transmissão, tipo de eixo ou janela de tolerância.
dd = 04 hex = 4 dec
É empregado um encoder linear.
Veja também: p0404, p0411

Resolução: Para o valor de falha 0:
- Empregar um encoder absoluto.

Para o valor de falha 1:
- Empregar uma Control Unit com NVRAM suficiente.

Para o valor de falha 2, 4:
- Se necessário, desativar o rastreamento de posição (p0411 para transmissão de medição, p2720 para transmissão de carga).

Para o valor de falha 3:
- Somente ativar o rastreamento de posição da transmissão de carga no mesmo conjunto de dados de encoder (p2504, p2505) e o tipo de eixo (p2720.1) e a janela de tolerância (p2722) forem os mesmos. Estes parâmetros devem ser os mesmos em todos os conjuntos de dados que utilizam o mesmo encoder de motor (p187).

207556 <Especificação do local>Medição de engrenagem: Rastreamento de posição, excedido valor máximo atual

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, bloco de dados do encoder: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante o rastreamento de posição configurado da engrenagem de medição o acionamento/encoder detectou um possível valor absoluto e real de posição (r0483), o qual não pode mais ser representado em apenas 32 Bits.
Valor máximo: p0408 * p0412 * 2^p0419
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
aaaayyxx hex: yy = Número de componente, xx = Grupo de dados de encoder
Veja também: p0408, p0412, p0419

Resolução:
- Reduzir a resolução fina (p0419).
- Reduzir a resolução Multiturn (p0412).

Veja também: p0412, p0419

207560 <Especificação do local>Acionamento do encoder: O número de pulsos não é uma potência de dois

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Bloco de dados do encoder: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para encoders rotativos absolutos o número de pulsos no p0408 deve ser uma potência de dois.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de bloco de dados do encoder.

Resolução: - Verificar a parametrização (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207561 <Especificação do local>Acionamento do encoder: O número de pulsos do Multiturn não é uma potência de dois

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Bloco de dados do encoder: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A resolução do Multiturn no p0421 deve ser uma potência de dois.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
O valor de falha contém o respectivo número de bloco de dados do encoder.

Resolução: - Verificar a parametrização (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207562 <Especificação do local>Acionamento, encoder: Rastreamento de posição, encoder incremental não é possível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente: %2, dados do encoder: %3

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O rastreamento de posição solicitado para o encoder incremental não é suportado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex
aa = Grupo de dados de encoder
bb = Número de componente
cccc = Causa do erro
cccc = 00 hex = 0 dec
O tipo de encoder não suporte a função "Rastreamento de posição para encoder incremental".
cccc = 01 hex = 1 dec
O rastreamento de posição não pode ser ativado, pois a memória NVRAM interna não é suficiente ou a Control Unit não dispõe de memória NVRAM.
cccc = 04 hex = 4 dec
É empregado um encoder linear que não é suportado pela função "Rastreamento de posição".
Veja também: p0404, p0411, r0456

Resolução: - Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- Usar uma Control Unit com NVRAM suficiente.
- Se requerido, desative o rastreamento de posição para encoder incremental (p0411.3 = 0).

207563 <Especificação do local>Encoder de drive: XIST1_ERW configuração incorreta

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa de falha: %1, ajuste de dados de encoder: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma configuração incorreta foi identificada para a função "posição absoluta para encoder incremental".
Falha (r0949, representação decimall):
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
A função "valor absoluto para encoder incremental" não é suportada (r0459.13 = 0).
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
yyxx dec: yy = causa de falhas, xx = conjunto de dados de encoder
Veja também: r0459, p4652

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- atualize a versão de firmware do Sensor Module.
- verifique o modo (p4652 = 1, 3 exige a propriedade r0459.13 = 1).

207565 <Especificação do local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 1

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi acusada uma falha de encoder (G1_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 1.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G1_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[0] diferente de zero.
Palavra de controle do codificador Gn_STW fonte de sinal (p0480[0...2], n = codificador 1, 2, 3)
Palavra de status do codificador Gn_ZSW (r0481[0...2], n = codificador 1, 2, 3)

Resolução: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G1_STW.15 = 1).

207566 <Especificação do local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 2

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi acusada uma falha de encoder (G2_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 2.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G2_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[1] diferente de zero.
Palavra de controle do codificador Gn_STW fonte de sinal (p0480[0...2], n = codificador 1, 2, 3)
Palavra de status do codificador Gn_ZSW (r0481[0...2], n = codificador 1, 2, 3)

Resolução: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G2_STW.15 = 1).

207567 <Especificação do local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 3

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi acusada uma falha de encoder (G3_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 3.
Valor de advertência (r2124, interpretar decimal):
Código de erro do G3_XIST2, veja a descrição do r0483.
Nota:
Esta advertência somente será emitida com p0480[2] diferente de zero.
Palavra de controle do codificador Gn_STW fonte de sinal (p0480[0...2], n = codificador 1, 2, 3)
Palavra de status do codificador Gn_ZSW (r0481[0...2], n = codificador 1, 2, 3)

Resolução: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G3_STW.15 = 1).

207569 <Especificação do local>Identificação de encoder ativa

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Durante a identificação de encoder (em espera) com p0400 = 10100 ainda não foi possível identificar o encoder.
Pode haver um encoder incorreto ou este estar ausente, e no Sensor Module pode ter sido conectado um cabo de encoder incorreto ou nenhum cabo foi conectado, ou o componente DRIVE-CLiQ não está conectado.
Nota:
Uma identificação de encoder exige um suporte por parte do encoder e ela é possível nos seguintes casos:
- Encoder com interface EnDat.
- Encoder com interface SSI.
- Motor com DRIVE-CLiQ.

Resolução:
- Verificar e conectar o encoder e seu cabo, se necessário.
- Verificar e restabelecer a conexão DRIVE-CLiQ, se necessário.
- Execute as ações de operações necessárias para os encoders SSI (veja o manual de funções).
- Para encoders que não podem ser identificados (p. ex. encoder sem interface EnDat), registrar o tipo de encoder correspondente no p0400.

207570 <Especificação do local>Transmissão de dados de identificação de encoder em andamento

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tipo de encoder foi determinado automaticamente com p0400 = 10100.
Nota:
Esta falha executa uma supressão de pulsos necessária à transmissão da parametrização de encoder para o p0400 e posteriores.
Veja também: p0400

Resolução: Confirmar a falha sem precisar de nenhuma medida adicional.

207575 <Especificação do local>Acionamento: Encoder de motor não está pronto

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2
Servo: OFF2 (ENCODER)
Hla: OFF2 (ENCODER)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder do motor acusa não estar pronto.
- A inicialização do encoder 1 (encoder do motor) falhou.
- A função "Encoder a conectar" está ativa (palavra de comando do encoder G1_STW.14 = 1).
- A interface de encoder (Sensor Module) está desativada (p0145).
- O Sensor Module está com defeito.

Resolução: Avaliar outras falhas existentes através do encoder 1.

207576 <Especificação do local>Acionamento: A operação sem encoder está ativa devido a uma falha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A operação sem encoder está ativa por causa de uma falha (r1407.13 = 1).
Nota:
No p0491 é configurado o procedimento para falhas com reação de falha ENCODER.
Veja também: p0491

Resolução: - Eliminar a causa das eventuais falhas de encoder presentes.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

207580 <Especificação do local>Acionamento: Nenhum Sensor Module com número de componente adequado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Bloco de dados do encoder: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Não foi encontrado nenhum Sensor Module com o número de componente indicado no p0141.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Respectivo bloco de dados do encoder (índice do p0141).

Resolução: Corrigir o parâmetro p0141.

207750 <Especificação do local>Drive: Parâmetro inválido

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1, índice: %2, causa da falha: %3

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um valor de parâmetro ajustado não é válido ou não foi corretamente inserido.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccbbaaaa hex: cc = causa de falha, bb = índice, aaaa = parâmetro
cc = 0: parâmetro tem o valor zero, que não é permitido.
cc = 1: haste do pisão maior do que o diâmetro do pistão.
cc = 2: cilindro sem a haste do pistão (p0311 = 0 e p0312 = 0).
cc = 3: posição de possível excesso na faixa cruzada (verifique p0407 e p0313 e, se necessário, reduza p0418).

Resolução: Ajuste os parâmetros especificados para o valor correto.

207751 <Especificação do local>Drive: válvula não reage

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma válvula com sinal de resposta da válvula foi parametrizada (p0218.2 = 1); no entanto, o valor não acompanha o setpoint.

Resolução: - Corrigir a configuração para o sinal de resposta de válvula sem gaveta (p0218.2 = 0).
- Verificar a frequência natural da válvula (p0216).
- Inverter o valor real da gaveta da válvula em caso de sinal incorreto (p0218.3).
- Verificar a válvula e a conexão da válvula.

207752 <Especificação do local>Drive: Posição do pistão não possível

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A calibração de êmbolo foi executada (p0476 diferente de 0) e a posição absoluta está disponível (p1407.3 = 1). Porém, a posição do êmbolo (r0094) não é mais razoável (é negativa ou maior que o curso no p0313).

Resolução:
- Verificar a inversão da posição (p0410.1).
- Verificar a convenção de sentido: A posição do êmbolo (r0094) deve ser zero, se o êmbolo estiver no lado A. Ao deslocar do lado A para o lado B, velocidade e incremento de posição deverão ser valores positivos.
- Verificar a calibração de êmbolo e repetir a calibração com o êmbolo no lado A (p1909.1 = 1), se necessário.
- Repetir a calibração de êmbolo em caso de substituição de encoder.
- Repetir a calibração de êmbolo em caso de deslocamento do ponto zero da máquina.

Nota:

Ajustar o p0476 = 0 antes de confirmar a falha. Em seguida, executar novamente a calibração de êmbolo (p1909.1 = 1 para êmbolo totalmente retraído ou definido p1959.2 = 1 e p1960 = 1).

Veja também: r0094, p0476

207753 <Especificação do local>Acionamento: Nenhum valor real de pressão válido presente

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A função "Controlador de força", "Limitação de força" ou "Compensação do atrito estático" está ativada (p1400) e pelo menos um dos dois sensores de pressão para valor real de pressão A ou B não retorna valores válidos. Para a as funções mencionadas acima são exigidos os dois valores reais de pressão A e B.
- a função de adaptação de pressão do sistema para o controlador de velocidade está ativada (p1400.15=1) e nenhum valor de pressão medida no sistema (r0069) está disponível. Um valor medido de pressão no sistema é necessário para esta função.

Resolução:
- Verificar os sensores de pressão e a fiação para valor real de pressão A e B (X241 e X242).
- Verificar os valores de correção de offset para valor real de pressão A e B (p0241, p0243).
- Se necessário, desativar a função "Controlador de força", "Limitação de força" ou "Compensação do atrito estático" (p1400).

207754 <Especificação do local>Acionamento: Configuração de válvula de fechamento incorreta

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectada uma configuração incorreta da válvula de fechamento.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
100:
O Safety Integrated está habilitado (p9601/p9801), mas o p0218.0 = 0 (válvula de fechamento não presente).
101:
O período de bloqueio das variáveis manipuladas foi ajustado menor que o tempo de espera para avaliar os contatos de resposta ao ligar a válvula de fechamento (p0230 < p9625[0]/p9825[0]).
102:
O período de bloqueio das variáveis manipuladas foi ajustado menor que o tempo de espera para avaliar os contatos de resposta ao desligar a válvula de fechamento (p0230 < p9625[1]/p9825[1]).

Resolução: Sobre o valor de falha = 100:
Verificar a Safety Integrated e a válvula de fechamento (p9601/p9801, p0218.0).
Sobre o valor de falha = 101:
Ajustar o período de bloqueio das variáveis manipuladas maior que o tempo de espera para avaliar os contatos de resposta ao ligar a válvula de fechamento (p0230 > p9625[0]/p9825[0]).
Sobre o valor de falha = 102:
Ajustar o período de bloqueio das variáveis manipuladas maior que o tempo de espera para avaliar os contatos de resposta ao desligar a válvula de fechamento (p0230 > p9625[1]/p9825[1]).
Veja também: p0230, p9625, p9825

207755 <Especificação do local>Acionamento: Deslocamento até o encosto fixo sem controlador de força

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A função "Deslocamento até o encosto fixo" (p1545) foi selecionada, mesmo que não tenha sido ativado nenhum "Controlador de força" ou "Limitação de força" (p1400). Assim o acionamento seria movimentado com força máxima contra o encosto fixo.

Resolução: - Desativar a função "Deslocamento até o encosto fixo" (p1545), se necessário.
- Ativar o controlador de força (p1400.14 = 1).
ou
- Ativar a limitação de força no modo 1 ou modo 2 (p1400.0 = 1, p1400.1 = 1).

207756 <Especificação do local>Drive: frequência natural de filtro > frequência de Shannon

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma das frequências naturais de filtro é maior do que a frequência Shannon.
A frequência Shannon é calculada de acordo com a seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Filtro variável manipulado 1 (p1658, p1660)
Bit 1: Filtro variável manipulado 2 (p1663, p1665)
Bit 3: Filtro variável manipulado (p1800, p1805)
Bit 4: Filtro pré-controlado (p1721, p1727)

Resolução: - reduza a frequência natural do numerador ou do denominador do filtro de setpoint da corrente envolvido.
- reduza o tempo de amostragem do controlador (p0115[0]).
- desative o filtro envolvido.

207800 <Especificação do local>Acionamento: Nenhum módulo de potência disponível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os parâmetros de unidade de potência não podem ser lidos ou não tem nenhum parâmetro armazenado no módulo de potência.
É possível que o cabo DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e a unidade de potência foi interrompida ou está com defeito.
Nota:
Esta falha também ocorre quando se seleciona uma topologia incorreta na ferramenta de colocação em funcionamento e esta parametrização então for carregada na Control Unit.
Veja também: r0200

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar) para todos os componentes.
- verifique o cabo DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e a unidade de potência.
- verifique a unidade de potência e substitua se necessário.
- verifique a Control Unit e, se necessário, substitua.
- após a correção da topologia, os parâmetros devem ser carregados novamente utilizando a ferramenta de comissionamento.

207801 <Especificação do local>Drive: Motor, sobrecorrente

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite permitido de corrente do motor foi excedido.
- limite de corrente efetiva ajustado muito baixo.
- controlador de corrente não ajustado corretamente.
- motor foi freado com um fator de correção de torque de parada excessivamente alto.
- operação U/f: Rampa de aceleração ajustada muito pequena ou a carga é muito alta.
- operação U/f: Curto-circuito no cabo do motor ou curto à terra.
- operação U/f: Corrente do motor não coincide com a corrente do Motor Module.
Nota:
Motor síncrono: Corrente limite= 1.3 x p0323
Motor de indução: Corrente limite= 1.3 x r0209

Resolução: - verifique os limites de corrente (p0323, p0640).
- verifique o controlador de corrente (p1715, p1717).
- reduza o fator de correção do torque de parada (p0326).
- aumente a rampa (p1318) ou reduza a carga.
- verifique o motor e os cabos do motor em relação à curto-circuito e falha à terra.
- verifique o Motor Module e a combinação com o motor.

207802 <Especificação do local>Acionamento: Alimentação ou módulo de potência não está pronto

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A alimentação ou o drive responde como indisponível, após um comando de ligar interno.
- Tempo de monitoração muito curto.
- Tensão DC-Link não disponível.
- Respectiva alimentação ou drive do componente mencionado está com defeito.
- Tensão de alimentação ajustada incorretamente.

Resolução:
- Aumentar o tempo de monitoração (p0857).
- Providenciar tensão DC-Link. Verificar o busbar do DC-Link. Habilitar a alimentação.
- Substituir a respectiva alimentação ou drive do componente mencionado.
- Verificar o ajuste da tensão de alimentação (p0210).

Veja também: p0857

207805 <Especificação do local>Alimentação: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.
Resolução:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.

207805 <Especificação do local>Acionamento: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.
Ocorre a reação parametrizada no p0290.
Veja também: p0290
Resolução:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar a atribuição das correntes nominais do motor e do Motor Module.

207808 <Especificação do local>HF Damping Module: amortecimento não está pronto

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No acionamento ou no estado acionado, o HF Damping Module não retorna um sinal de pronto.
Valor de erro (r0949, interpretar como hexadecimal).
1: Erro identificado ao ligar.
2: Erro identificado durante a operação.

Resolução: - Verifique a fiação de DRIVE-CLiQ ao HF Damping Module.
- verifique a tensão de alimentação 24V.
- se necessário, substitua o HF Damping Module.
Nota:
HF Damping Module

207810 <Especificação do local>Acionamento: EEPROM de módulo de potência sem dados nominais

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No EEPROM do módulo de potência não foi armazenado nenhum dado nominal.
Veja também: p0205, r0206, r0207, r0208, r0209

Resolução: Substituir o módulo de potência ou informar a assistência técnica da Siemens.

207815 <Especificação do local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O código do atual módulo de potência não corresponde com o número armazenado. Isto ocorre se o estágio de comparação no p9906 ou no p9908 não estiver em 2 (baixo) ou em 3 (mínimo).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do parâmetro incorreto.
Veja também: r0200, p0201

Resolução: Conectar o módulo de potência original e ligar a Control Unit novamente (POWER ON) ou ajuste p0201 para r0200 e encerre o comissionamento com p0010 = 0.
Para fontes, as seguintes aplicações:
Reatores ou filtros de linha devem ser usados os que são especificados para um novo módulo de potência. Uma rotina de identificação de alimentação e DC link (p3410 = 5) deve então ser executada. Não é possível trocar o módulo de potência sem o re-comissionamento do sistema, caso diferir do módulo antigo para o novo, o tipo de alimentação (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), o tipo de construção/design (booksize, chassis) ou classe de tensão.
Para inversores, as seguintes aplicações:
Se o novo módulo de potência é aceito, então se necessário, o limite de corrente p0640 pode ser reduzida a corrente máxima no módulo de potência (r0209) (limite de torque permanece o mesmo).
Se não só o módulo de potência é trocado, mas também o motor, então o motor deve ser re-comissionado (ex. usando p0010 = 1). Também é necessário se o motor ainda está sendo atualizado via DRIVE-CLiQ.
Veja também: r0200

207815 <Especificação do local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O código do atual módulo de potência não corresponde com o número armazenado. Isto ocorre se o estágio de comparação no p9906 ou no p9908 não estiver em 2 (baixo) ou em 3 (mínimo).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do parâmetro incorreto.
Veja também: r0200, p0201

Resolução: Conectar o módulo de potência original e ligar a Control Unit novamente (POWER ON) ou ajuste p0201 para r0200 e encerre o comissionamento com p0010 = 0.
Para fontes, as seguintes aplicações:
Reatores ou filtros de linha devem ser usados os que são especificados para um novo módulo de potência. Uma rotina de identificação de alimentação e DC link (p3410 = 5) deve então ser executada. Não é possível trocar o módulo de potência sem o re-comissionamento do sistema, caso diferir do módulo antigo para o novo, o tipo de alimentação (A_Infeed, B_Infeed, S_Infeed), o tipo de construção/design (booksize, chassis) ou classe de tensão.
Para inversores, as seguintes aplicações:
Se o novo módulo de potência é aceito, então se necessário, o limite de corrente p0640 pode ser reduzida a corrente máxima no módulo de potência (r0209) (limite de torque permanece o mesmo).
Se não só o módulo de potência é trocado, mas também o motor, então o motor deve ser re-comissionado (ex. usando p0010 = 1). Também é necessário se o motor ainda está sendo atualizado via DRIVE-CLiQ.
Se o estágio de comparação no p9906 está ajustado para 2, 3, então o comissionamento pode ser finalizado (p0010 = 0) e a falha reconhecida.
Veja também: r0200

207820 <Especificação do local>Acionamento: Sensor de temperatura não conectado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O sensor de temperatura indicado no p0600 para monitoramento da temperatura do motor não está disponível.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: p0601 = 10 (SME), mas no p0600 não foi selecionada a interpretação pelo encoder.
2: p0600 = 10 (BICO), mas a fonte de sinais (p0603) não foi interligada.
3: p0601 = 11 (BICO), mas no p0600 não foi selecionada a interpretação através da interligação BICO (20 ou 21).
4: p0601 = 11 (BICO) e p4610-p4613 > 0, mas a fonte de sinais correspondente (p0608, p0609) não foi interligada.
5: O componente com a interpretação do sensor não está presente ou foi removido temporariamente.
6: A interpretação através do Motor Module não é possível (r0192.21).

Resolução: Para o valor de advertência = 1:
- Configurar o encoder com sensor de temperatura no p0600.

Para o valor de advertência = 2:
- Interligar o p0603 com o sinal de temperatura.

Para valor de advertência = 3, 4:
- Configurar o sensor de temperatura disponível (p0600, p0601).
- Configurar o p4610 ... p4613 = 0 (sem sensor) ou interligar o p0608 e o p0609 com o sinal de temperatura externo.

Para o valor de advertência = 5:
- Conectar o componente com o sensor de temperatura. Verificar a conexão DRIVE-CLiQ.

Para o valor de advertência = 6:
- Atualizar o Firmware do Motor Module. Conectar o sensor de temperatura através do encoder.

Veja também: p0600, p0601

207840 <Especificação do local>Acionamento: Falta operação da alimentação

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sinal "Operação de alimentação" não está disponível, mesmo que as habilitações para o acionamento estejam presentes além do tempo de monitoração (p0857) parametrizado.
- Alimentação não está em operação.
- A interconexão da entrada de binector para o sinal de pronto está incorreta ou ausente (p0864).
- Atualmente a alimentação executa a identificação de rede.

Resolução:
- Colocar a alimentação em operação.
- Verificar a interconexão da entrada do binector para o sinal "Operação de alimentação" (p0864).
- Aumentar o tempo de monitoração (p0857).
- Aguardar pela conclusão da identificação de rede da alimentação.

Veja também: p0857, p0864

207841 <Especificação do local>Acionamento: Retirada operação da alimentação

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sinal "Operação da alimentação" foi retirado durante a operação.
- A interconexão da entrada de binector para o sinal "Operação da alimentação" está incorreta ou ausente (p0864).
- As liberações da alimentação serão desativadas.
- A alimentação retira o sinal "Operação da alimentação" devido a uma falha.

Resolução:
- Verificar a interconexão na entrada binector para o sinal "fonte operando" (p0864).
- Verificar o sinal de habilitação na fonte e habilitar, se necessário.
- Remover e reconhecer uma falha na fonte.

Nota:
Se o acionamento está projetado para DC link regenerativo, então a resposta a falhas deve ser parametrizada para NONE, OFF1 ou OFF3 para que o acionamento possa continuar operando após a falha na rede.

207850 <Especificação do local>Alarme externo 1

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A condição para o "Alarme externo 1" foi preenchida.
Nota:
O "Alarme externo 1" é sinalizado por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2112.
Veja também: p2112

Resolução: Eliminar as causas para este alarme.

207851 <Especificação do local>Alarme externo 2

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A condição para o "Alarme externo 2" foi preenchida.
Nota:
O "Alarme externo 2" é sinalizado por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2116.
Veja também: p2116
Resolução: Eliminar as causas para este alarme.

207852 <Especificação do local>Alarme externo 3

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A condição para o "Alarme externo 3" foi preenchida.
Nota:
O "Alarme externo 3" é sinalizado por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2117.
Veja também: p2117
Resolução: Eliminar as causas para este alarme.

207860 <Especificação do local>Falha externa 1

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A condição para a "Falha externa 1" foi preenchida.
Nota:
A "Falha externa 1" é sinalizada por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2106.
Veja também: p2106
Resolução: - Eliminar as causas desta falha.
- Confirmar a falha.

207861 <Especificação do local>Falha externa 2

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A condição para a "Falha externa 2" foi preenchida.
Nota:
A "Falha externa 2" é sinalizada por um flanco 1/0 através da entrada de binector p2107.
Veja também: p2107

Resolução: - Eliminar as causas desta falha.
- Confirmar a falha.

207862 <Especificação do local>Falha externa 3

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A condição para a "Falha externa 3" foi preenchida.
Nota:
A "Falha externa 3" é sinalizada por um flanco 1/0 através dos seguintes parâmetros:
- Operador lógico AND da entrada de binector p2108, p3111, p3112.
- Retardo de conexão p3110.
Veja também: p2108, p3110, p3111, p3112

Resolução: - Eliminar as causas desta falha.
- Confirmar a falha.

207890 <Especificação do local>Proteção interna de tensão / curto-circuito interno na armadura com STO ativo

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O curto-circuito interno induzo (p1231 = 4) não é possível, pois foi habilitado o Safe Torque Off (STO). Os pulsos não podem ser liberados.

Resolução: Desativar o curto-circuito interno induzo (p1231=0) ou desativar o Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
Nota:
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

207900 <Especificação do local>Acionamento: Motor bloqueado/Controlador de rotação no encosto

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O motor trabalha além do tempo especificado no p2177 no limite de torque e abaixo do limite de rotação no p2175.
Esta mensagem também pode ser ativada quando o valor de rotação real oscilar e a saída do controlador de rotação sempre aparecer momentaneamente no encosto.
Veja também: p2175, p2177

Resolução:
- verifique o giro livre do motor.
- verifique os limites efetivos de torque (r1538, r1539).
- verifique o parâmetro, a mensagem "Motor bloqueado" e, se necessário, corrija-o (p2175, p2177).
- verifique a inversão do valor atual (p0410).
- verifique a conexão do encoder do motor.
- verifique o número do pulso do encoder (p0408).
- para SERVO com operações sem encoder e motores com faixa de potência menor (< 300 W), aumente a frequência de pulso (p1800).
- após desmarcar o modo de função "Posicionador básico" (EPOS), verifique o limite de torque do motor (p1528) e de recuperação (p1529) e modifique novamente.
- dispositivo de bloqueio de tamanho: para uma operação sem encoder e um tempo de amostragem de controlador p0115[0] < 80 µs, defina a frequência de pulso de p1800 = 1 / p0115[0] ou aumente a velocidade de transição do modelo p1755.

207901 <Especificação do local>Acionamento: Motor, sobrevelocidade

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC)
Hla: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A velocidade máxima permitida foi excedida em sentido positivo ou negativo.
A velocidade positiva máxima permitida é formada como segue: Mínimo (p1082, CI: p1085) + p2162
A velocidade negativa máxima permitida é formada como segue: Máximo (-p1082, CI: 1088) - p2162

Resolução: Para a rotação positiva de direção aplica-se o que segue:
- Verificar r1084 e se requerido, corrigir p1082, CI:p1085 e p2162.

Para a rotação negativa de direção aplica-se o que segue:
- Verificar r1087 e se requerido, corrigir p1082, CI:p1088 e p2162.

207902 <Especificação do local>Acionamento: Motor parado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sistema identificou que o motor está parado por um tempo maior do que o ajustado em p2178.
Valor da falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Detecção de parada usando r1408.11 (p1744, p0492).
2: Detecção de parada usando r1408.12 (p1745) ou pela diferença de fluxo (r0083 - r0084).
3: Detecção de parada usando r0056.11 (somente para motores sincronizados excitados separadamente).

Resolução: No controle de rotação e de torque com encoder rotativo vale o seguinte:

- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos, ruptura do eixo do encoder).
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deverá estar associado com o mesmo motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.

Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1744 ou p0492) poderá ser aumentada.

No controle de rotação e de torque sem encoder rotativo vale o seguinte:

- Verifique se o acionamento pára com carga durante a operação controlada (r1750.0). Em caso positivo, aumentar o valor nominal da corrente via p1610.
- Verificar se o acionamento pára com a carga quando o valor nominal de rotação ainda for zero. Em caso positivo, aumentar o valor nominal da corrente via p1610.
- Se o tempo de excitação do motor (r0346) for drasticamente reduzida, ela deverá ser aumentada novamente.
- Verificar os limites de corrente (p0640, r0067). No caso de limites de corrente muito baixos, o acionamento não poderá ser magnetizado.
- Verificar o controlador de corrente (p1715, p1717) e o controlador de adaptação de rotações (p1764, p1767). se a dinâmica foi reduzida drasticamente, esta deverá ser elevada novamente.
- Inspecionar o encoder rotativo quando houve uma comutação para outro encoder rotativo por causa de uma mudança de bloco de dados. Este deve estar associado com o motor que é controlado durante a mudança de blocos de dados.

Se não existir nenhuma falha, a tolerância de falha (p1745) ou o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

Em motores síncronos de ímã externo (controle com encoder rotativo) vale o seguinte:

- Verificar o sinal de rotação (interrupção de cabo, polaridade, número de pulsos).
- Assegurar a parametrização do motor (parâmetros da plaqueta de identificação e do diagrama de circuito).
- Verificar o excitador e interfaces de controle.
- Assegurar a maior dinâmica possível do controle de corrente de excitação.
- Verificar o controle de rotações quanto ao comportamento de oscilações e no caso de oscilações de ressonância empregar o filtro supressor de banda.
- Não exceder o número de rotações máximo (p2162).

Se não existir nenhuma falha, o tempo de retardo (p2178) poderá ser aumentado.

207903 <Especificação do local>Acionamento: Motor, desvio de velocidade

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor absoluto da diferença entre as duas velocidades nominais (p2151, p2154) e o valor atual da velocidade (r2169) excede o limiar da tolerância (p2163) maior que a tolerada (p2164, p2166).

O alarme é somente habilitado para p2149.0 = 1.

Possíveis causas são:

- A torque da carga é maior do que o torque nominal.
- Na aceleração, o limite de torque/corrente/potência é alcançado. Se o limite não é suficiente, então é possível que o acionamento tenha sido subdimensionado.
- Para controle de torque em malha fechada, velocidade nominal não segue juntamente com a velocidade real.
- Para controle Vdc ativo.

Para controle U/f, a condição de sobrecarga é detectada como o controle de Imax está ativo.

Veja também: p2149

Resolução:

- Aumentar o p2163 e/ou p2166.
- Aumentar limites de torque/corrente/potência.
- Para o controle de torque em malha fechada: A velocidade nominal deveria acompanhar a velocidade atual.
- Desative o alarme com p2149.0 = 0.

207904 <Especificação do local>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Fechado"

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No fechamento a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Fechado" (r1239.1 = 1) durante o tempo de monitoração (p1236).

Resolução:
- Verifique se a resposta do contator está conectada corretamente (p1235).
- Verificar a lógica da resposta do contator (r1239.1 = 1: "Fechado", r1239.1 = 0: "Aberto").
- Aumentar o tempo de monitoração (p1236).
- Se for necessário, ajuste o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231 = 2).

207905 <Especificação do local>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Aberto"

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na abertura a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Aberto" (r1239.1 = 0) durante o tempo de monitoração (p1236).

Resolução:
- Verifique se a resposta do contator está conectada corretamente (p1235).
- Verificar a lógica da resposta do contator (r1239.1 = 1: "Fechado", r1239.1 = 0: "Aberto").
- Aumentar o tempo de monitoração (p1236).
- Se for necessário, ajuste o curto-circuito externo induzo sem resposta do contator (p1231 = 2).

207906 <Especificação do local>Curto-circuito induzido / proteção interna de tensão: Parametrização incorreta

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1, dados do motor: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O curto-circuito do induzido foi parametrizado incorretamente.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

zzzzyyxx: zzzz = Causa da falha, xx = Conjunto de dados de motor

zzzz = 0001 hex = 1 dec:

Nenhum motor síncrono de ímã permanentemente foi selecionado.

zzzz = 0002 hex = 2 dec:

Nenhum motor assíncrono selecionado.

zzzz = 0065 hex = 101 dec:

Curto-circuito externo do induzido: A saída (r1239.0) não foi ligada à fiação.

zzzz = 0066 hex = 102 dec:

Curto-circuito externo do induzido com resposta do contator: Nenhuma resposta interconectada (BI: p1235). A resposta tem de estar interconectada com todos os conjuntos de dados de comando (CDS).

zzzz = 0067 hex = 103 dec:

Curto-circuito externo do induzido sem resposta do contator: O tempo de espera ao abrir (p1237) é 0.

zzzz = 00C9 hex = 201 dec:

Proteção de tensão interna: A corrente de saída máxima do Motor Module (r0209) é menor que 1.8 x corrente de curto-circuito do motor (r0331).

zzzz = 00CA hex = 202 dec:

Proteção de tensão interna: Não é utilizado nenhum Motor Module do tipo booksize nem do tipo chassi.

zzzz = 00CB hex = 203 dec:

Proteção de tensão interna: A corrente de curto-circuito do motor (p0320) é maior que a corrente máxima do motor (p0323).

zzzz = 00CC hex = 204 dec:

Proteção de tensão interna: A ativação (p1231 = 4) não foi estabelecida para todos os conjuntos de dados de motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx).

Resolução: Sobre o valor de falha = 1:

- Um curto-circuito do induzido / proteção de tensão somente é permitido em motores síncronos de ímã permanente. A posição mais alta do tipo de motor em p0300 deve ser 2 ou 4.

Sobre o valor de falha = 101:

- Com o sinal de saída r1239.0 o contator deverá ser ativado para o circuito do curto-circuito externo do induzido. Por exemplo, o sinal pode ser interconectado a um terminal de saída via entrada de binector p0738. Antes que esta falha possa ser confirmada, o parâmetro p1231 precisa ser redefinido.

Sobre o valor de falha = 102:

- Se for selecionado o curto-circuito externo do induzido com resposta do contator (p1231 = 1), o sinal de resposta deverá ser ligado em um terminal de entrada (z. B. r0722.x) e então ser interconectado na BI: p1235.

- Como alternativa, pode-se selecionar o curto-circuito externo do induzido sem resposta do contator (p1231 = 2).

Sobre o valor de falha = 103:

- Se for selecionado o curto-circuito externo do induzido sem resposta do contator (p1231 = 2), deve-se parametrizar um tempo de espera no p1237. Em todo caso, este tempo deverá ser maior que o tempo real de abertura do contator, pois o Motor Module entraria em curto-circuito!

Sobre o valor de falha = 201:

- Deverá ser utilizado um Motor Module com uma corrente máxima maior ou um motor com uma corrente de curto-circuito menor. A corrente máxima do Motor Module deverá ser maior que 1.8 x corrente de curto-circuito do motor.

Sobre o valor de falha = 202:

- Para a proteção de tensão interna deverá ser utilizado um Motor Module do tipo booksize ou chassi.

Sobre o valor de falha = 203:

- Para a proteção de tensão interna somente utilizar motores à prova de curtos-circuitos.

Sobre o valor de falha = 204:

- A proteção de tensão interna deve ser ativada para todos os conjuntos de dados de motor com motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx) (p1231 = 3) ou então ser desativada para todos os conjuntos de dados de motor (p1231 diferente de 3). Com isso garantimos que a proteção não seja cancelada acidentalmente por uma comutação de conjuntos de dados. Esta falha somente pode ser confirmada assim que esta condição for preenchida.

207907 <Especificação do local>Armadura interna curto-circuito: Após a supres. de pulsos os terminais motor não estão sem potencial

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A função "Proteção de tensão interna" (p1231 = 3) foi ativada.

Deve ser observado o seguinte:

- Quando a proteção de tensão interna está ativa, após a supressão de pulsos, em todos os terminais do motor estarão a metade da tensão do DC link (sem a proteção de tensão interna, os terminais do motor têm potencial zero)!
- Somente é permitido usar motores que são a prova de curto-circuito (p0320 < p0323).
- O Motor Module deve ser capaz continuar conduzindo a 1.8 da corrente de curto-circuito (r0331) do motor (r0289).
- A proteção de tensão interna não pode ser interrompida devido a resposta de falha. Se uma condição de sobrecorrente ocorre durante a ativação, a proteção de tensão interna, então este pode destruir o Motor Module e/ou o motor.
- Se o Motor Module não o suporta independentemente, a proteção de tensão interna (r0192.10 = 0), de forma a assegurar a segurança, funcionamento confiável quando a alimentação falha, uma fonte externa 24 V (UPS) deve ser usada para os componentes.
- Se o Motor Module não o suporta independentemente, a proteção da tensão interna (r0192.10 = 1), de forma a assegurar a segurança, funcionamento confiável quando a alimentação falha, uma fonte externa 24 V para componentes deve ser providenciado, dentro de um Control Supply Module.
- Se a proteção interna de tensão está ativa, não é possível que o motor seja ligado a carga por um longo período de tempo (ex.: como um resultado de cargas que movem o motor ou outro acoplamento do motor).

Resolução: Nenhum necessário.

Este serve de aviso para o usuário.

207908 <Especificação do local>Armadura interna de curto-circuito ativa

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Motor Module acusa que o motor está em curto-circuito através do semicondutor de potência (r1239.5 = 1). Os pulsos não podem ser liberados. A armadura interna de curto- circuito é selecionada (p1231 = 4):

Resolução: E motores síncronos a frenagem por curto-circuito induzido é ativada com a entrada de binector p1230 = sinal 1.

Veja também: p1230, p1231

207909 <Especificação do local>Proteção interna de tensão: A desativação só é ativada após o POWER ON

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A desativação da proteção interna de tensão (p1231 diferente de 3) somente estará ativa após o POWER ON.

O sinal de estado r1239.6 = 1 indica que a proteção interna de tensão está pronta.

Resolução: Nenhum necessário.

Serve de aviso para o usuário.

207910 <Especificação do local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: KTY84/PT1000:
A temperatura do motor excedeu o limite de alarme (p0604 ou p0616).
PTC:
O limite de ativação de 1650 Ohm foi excedido.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número do canal de temperatura que gerou a mensagem.
Veja também: p0604, p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

Resolução: - Verificar a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- Verificar o PTC ou o contato normalmente fechado bimetálico.
- Verificar os limites de monitoramento (p0604, p0605).
- Verificação a ativação e os parâmetros do modelo de temperatura do motor (p0612, p0626 e posteriores).
Veja também: p0612, p0617, p0618, p0619, p0625, p0626, p0627, p0628

207913 <Especificação do local>Corrente de excitação fora de tolerância

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença entre os valores real e nominal de corrente de excitação excedeu a tolerância:
abs(r1641 - r1626) > p3201 + p3202
A causa desta falha é cancelada com abs(r1641 - r1626) < p3201.

Resolução: - Verificar a parametrização (p1640, p3201, p3202).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.

207914 <Especificação do local>Fluxo fora de tolerância

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença entre os valores real e nominal de fluxo excedeu a tolerância:
abs(r0084 - r1598) > p3204 + p3205
A causa desta falha é resetada com abs(r0084 - r1598) < p3204.
A falha somente aparece após expirar o tempo no retardo p3206.

Resolução: - Verificar a parametrização (p3204, p3205).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.
- Verificar o controle de fluxo (p1592, p1590, p1597).
- Verificar o controle quanto a oscilações e tomar as providências de solução (p. ex. otimizar o circuito de controle da rotação, parametrizar um filtro bandstop).

207918 <Especificação do local>Operação de encoder nominal trifásico selecionada/ativa

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Somente para motores síncronos de ímã externo (p0300 = 5):
O atual modo de operação de controle/retorno é o controle I/f (malha aberta) com corrente fixa (p1300 = 18).
A indicação da rotação é realizada através do canal de setpoint, a indicação de corrente através da corrente mínima (p1620).
Deve-se prestar atenção para que a dinâmica de controle neste modo de operação não seja muito restrita. Por isso que deverão ser ajustados tempos de aceleração maiores para a rotação nominal do que os para a operação normal.

Resolução: Selecionar outro modo de operação de controle de alimentação/retorno.
Veja também: p1300

207927 <Especificação do local>Frenagem a corrente contínua ativa

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O motor é desacelerado com corrente contínua. O freio a corrente contínua está ativo.
1)
Uma mensagem com a reação DCBRK está ativa. O motor é desacelerado com a corrente DC de frenagem dada no p1232 pelo período definido no p1233. Se ficar abaixo do limite inferior de parada p1226, o processo de frenagem será cancelado antecipadamente.
2)
A frenagem a corrente contínua foi ativada na entrada de binector p1230 com a frenagem a corrente contínua configurada (p1230 = 4). A corrente de frenagem p1232 permanece ativa até esta entrada de binector estar inativa.

Resolução: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente depois de executada a frenagem da corrente contínua.

207928 <Especificação do local>Proteção de tensão interna iniciada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sinal do Motor Module que o motor está curto- circuitado através de semicondutores de potência (r1239.5 = 1). Os pulsos não podem ser habilitados. A proteçãode tensão interna é selecionada (p1231 = 3).

Resolução: Se o Motor Module suporta proteção de tensão independente (r0192.10 = 1), então o Motor Module decide automaticamente - usar a tensão do DC link - como se o curto-circuito induzido precisaria ser ativado.

O curto-circuito induzido está ativado e resposta OFF2 é iniciada se a tensão DC link excede 800V. Se a tensão DC link cai abaixo de 450 V, então o curto-circuito induzido é desarmado.

Se o motor ainda esta em uma faixa de velocidade crítica, o curto-circuito induzido é reativado uma vez que a tensão DC link exceder o limite de 800 V.

Se a proteção de tensão interna autônoma (independente) está ativada (r1239.5 = 1) e a resposta da linha de alimentação (450 V < tensão DC link < 800 V), o curto-circuito induzido é desarmado após 3 minutos.

207930 <Especificação do local>Acionamento: Controle de frenagem com falha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A Control Unit detectou um erro de controle frenagem.

- o cabo do motor não foi corretamente protegido.
- defeito no circuito de controle de freio do Motor Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

10, 11:

Falha na operação "freio de retenção aberto".

- Nenhum freio conectado ou ruptura do fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1).
- Falha de aterramento no cabo de frenagem.
- S120M: freio aberto pelo terminal X4.1 para finalidade de montagem (isso é permitido somente quanto a tensão de alimentação de energia está desligada).

20:

Falha no estado "freio aberto".

- Curto-circuito em enrolamento de freio.

30, 31:

Falha na operação "freio de retenção fechado".

- Nenhum freio conectado ou ruptura de fio (verifique se o freio abre para p1278 = 1).
- Curto-circuito em enrolamento de freio.

40:

Falha no estado "freio fechado".

50:

Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e Motor Module (controle de freio).

80:

Ao utilizar o Safe Brake Adapter (SBA), ocorreu uma falha no controle de frenagem da Control Unit.

Veja também: p1278

Resolução: - verifique a conexão do freio de retenção do motor.
- para a conexão paralela, verifique a confiuração do grupo de dados do módulo de potência para controlar o freio de retenção (p7015);
- verifique a função do freio de retenção do motor.
- verifique se existe um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, realize um um diagnóstico de rotina para as falhas identificadas.
- verifique se o projeto de gabinete elétrico e o roteamento do cabo estão em conformidade com os regulamentos EMC (por exemplo, proteção do cabo do motor e condutores de freio estão conectados com a placa de conexão de proteção e os conectores de motor estão firmemente fixos à caixa).
- substitua o Motor Module envolvido.

Operação com Safe Brake Module:
- verifique a conexão Safe Brake Module;
- substitua o Safe Brake Module.

Operação com Safe Brake Adapter (SBA):
- verifique a conexão SBA e, se necessário, substitia o SBA.

Veja também: p1215, p1278

207931 <Especificação do local>O freio não abre

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Este alarme é emitido para o r1229.4 = 1.

Veja também: p1216, r1229

Resolução: - Verificar a funcionalidade do freio de retenção do motor.
- Verificar o sinal de resposta (p1223).

207932 <Especificação do local>O freio não fecha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Este alarme é emitido com o r1229.5 = 1.

Com o r1229.5 = 1 o OFF1 / OFF3 será omitido para evitar uma aceleração do acionamento por uma carga puxada, onde o OFF2 permanece ativo.

Veja também: p1217, r1229

Resolução: - Verificar a funcionalidade do freio de retenção do motor.
- Verificar o sinal de resposta (p1222).

207934 <Especificação do local>Acionamento: S120 Combi configuração de motor travado.

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Em um S120 Combi foi detectado um freio de retenção do motor conectado. Entretanto, este freio não é atribuído somente para um drive de alimentação Combi e, por isso, o controle de frenagem não foi (corretamente) configurado.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: Não foi atribuído nenhum freio de retenção do motor (p1215 = 0 ou 3 em todos os drives de alimentação S120 Combi).

1: Foi atribuído mais de um freio de retenção do motor (p1215 = 1 ou 2 em mais de um drive de alimentação S120 Combi) ou existe mais de um motor DRIVE-CLiQ com freio de retenção do motor.

2: O freio foi atribuído equivocadamente ao fuso (p1215 = 1), o que não é permitido para esta liberação de software.

3: Foi feita uma tentativa de habilitação da função "Controle de frenagem segura" (SBC, p9602 = p9802 = 1) para o fuso. Isto não é permitido para esta liberação software.

Resolução: Verifique se o freio de retenção do motor foi atribuído como único em um drive de alimentação S120 Combi (p1215 = 1 ou 2).

O erro só será desfeito quando for atribuído ao freio de retenção do motor apenas um dos drives de alimentação S120 Combi (p1215 = 1 ou 2 para este drive). Neste momento o freio de retenção do motor é comandado por este drive.

Veja também: p1215

207935 <Especificação do local>Drive: Configuração incorreta da frenagem de retenção de motor

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma configuração incorreta de retenção de frenagem do motor.

Falha (r0949, representação decimall):

0:

Um freio de retenção de motor foi detectado aonde o controle de frenagem não foi configurado (p1215 = 0).

A configuração do controle de frenagem foi ajustada em "Freio de retenção do motor como controle de sequência" (p1215 = 1) (apenas na primeira colocação em funcionamento).

Para uma unidade de chassi com Safe Brake Adapter (SBA), a interconexão p9621 = r9872.3 foi estabelecida (somente na colocação de funcionamento pela primeira vez).

Para uma conexão paralela, uma unidade de potência foi configurada em p7015, para o qual o freio de retenção de motor está conectado (somente na colocação de funcionamento pela primeira vez).

1:

Um freio de retenção de motor foi detectado em que o controle de frenagem não foi configurado (p1215 = 0).

A configuração do controle de frenagem foi deixada em "Nenhum freio de retenção de motor disponível" (p1215 = 0).

11:

A identificação detectou mais de um freio de retenção de motor para uma conexão paralela.

12:

Para uma conexão paralela, em p0121 não há número válido de componente para um conjunto de dados da unidade de potência configurada em p7015.

13:

Com a função "Safe Brake Control" (SBC) ativada, foi feita uma tentativa para modificar o valor em p7015.

14:

Para uma conexão paralela, as unidades de potência configuradas em p7015 não podem ser endereçadas.

Resolução: Para o valor de falha = 0:
- Nenhuma solução necessária.

Para o valor de falha = 1:
- Se necessário, altere a configuração do freio de retenção do motor (p1215 = 1, 2).
- Se este valor de falha aparecer de surpresa, deve-se verificar as conexões do motor, para evitar uma troca acidental das conexões.

Para o valor de falha = 11:
Para uma conexão paralela, somente conecte um freio de retenção de motor.
Para valor de falha = 12:
Verifique o ajuste do conjunto de dados da unidade de potência (p7015).
Para o valor de falha = 13:
Antes de modificar a p7015, desative a função "Safe Brake Control" (SBC) (p9602).
Para o valor de falha = 14:
Verifique se a unidade de potência suporta o controle de freio para uma conexão paralela (r9771.14)+
Verifique se há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e a unidade de potência envolvida e, se necessário, realize diagnósticos para as falhas identificadas.
Veja também: p1215

207950 <Especificação do local>drive: Parâmetro incorreto de motor

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: - os parâmetros de motor foram incorretamente inseridos durante o comissionamento ((ex. p0300 = 0, sem motor)
- a resistência de frenagem ainda não foi parametrizada - o comissionamento não pode ser concluído.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro envolvido.
300 (CU250S-2):
Para este modo de controle, o tipo de motor não é suportado.
307:
Os seguintes parâmetros de motor podem estar incorretos:
p0304, p0305, p0307, p0308, p0309
Veja também: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0315, p0316, p0320, p0322, p0323

Resolução: Compare os dados do motor com os dados da placa de identificação e, se necessário, corrija-os.
Para o valor de falha = 300 (CU250S-2):
Opere um tipo de motor suportado pelo modo de controle selecionado.

207955 <Especificação do local>Acionamento: O motor foi alterado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número de código do motor atual com DRIVE-CLiQ não corresponde ao número armazenado. Os números de código do rolamento, da caixa de mudanças ou do freio não correspondem aos números armazenados.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do parâmetro com falha
Veja também: p0301, r0302

Resolução: Conectar o motor original, ligar novamente a Control Unit (POWER ON) e deixar o comissionamento rápido com p0010 = 0.

Ou: definir p0300 = 10100 sem realizar um novo comissionamento (somente com dados do motor inalterados).

Ou: definir p0300 = 10000 (carregamento dos parâmetros do motor com DRIVE-CLiQ) e efetuar o comissionamento novamente. Os dados de rolamento, caixa de mudanças e freio também são recarregados.

O comissionamento rápido (p0010 = 1) é automaticamente encerrado com p3900 > 0.

Se o comissionamento rápido for encerrado com p0010 = 0, nenhum cálculo automático do controlador (p0340 = 1) será executado.

207956 <Especificação do local>Acionamento: Código de motor incompatível com os motores da lista

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O código do atual motor com DRIVE-CLiQ é incompatível com os possíveis tipos de motores da lista (veja a seleção p0300).

O motor conectado com DRIVE-CLiQ pode não ser compatível por essa versão de firmware.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Código do motor conectado com DRIVE-CLiQ.

Nota:

Os primeiros três dígitos do código do motor geralmente corresponde ao tipo do motor.

Resolução: Usar um motor com DRIVE-CLiQ e código de motor adequado.

207960 <Especificação do local>Acionamento: Característica de atrito incorreta

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A característica de atrito está incorreta.

Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):

1:

Formato de parâmetro incorreto.

1538:

O torque de atrito é maior que o máximo do limite de torque superior ativo (p1538) e zero. Por isso que a saída das características de atrito (r3841) é limitada a este valor.

1539:

O torque de atrito é menor que o mínimo do limite de torque inferior ativo (p1539) e zero. Por isso a saída das características de atrito (r3841) é limitada a este valor.

3820 ... 3829:

Número de parâmetro incorreto. As rotações definidas nos parâmetros para a característica de atrito não corresponderem à seguinte condição:

0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 ou p1082, se p0322 = 0

Por isso a saída de característica de atrito (r3841) é passada para zero.

3830 ... 3839:

Número de parâmetro incorreto. Os torques definidos nos parâmetros para a característica de atrito não corresponderem à seguinte condição:

0 <= p3830, p3831 ... p3839 <= p0333

Por isso que a saída de característica de atrito (r3841) é passada para zero.

Veja também: r3840

Resolução: Atender as condições para a característica de atrito.
Para valor de alarme = 1538:
Verificar os limites de torque superiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de alarme = 1539:
Verificar os limites de torque inferiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de alarme = 3820 ... 3839:
Atender as condições para o ajuste dos parâmetros da característica de atrito.
Se os dados do motor (p. ex. a rotação máxima p0322) são alterados na colocação em funcionamento (p0010 = 1, 3), então as limitações tecnológicas e valores limites afetados deverão ser recalculados através da seleção do p0340 = 5.

207961 <Especificação do local>Unidade propulsora: Característica de atrito, gravação ativada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A gravação automática da característica de atrito está ativada.
Com o próximo comando de ligação é executada a gravação.
Ao plotar as características de frição, não é possível salvar os parâmetros (p0971, p0977).

Resolução: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de totalmente concluída a gravação da característica de atrito ou com a desativação da gravação (p3845 = 0).

207963 <Especificação do local>Unidade propulsora: Característica de atrito, gravação cancelada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As condições para a gravação da característica de atrito não foram atendidas.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
0046: Faltam sinais de habilitações (r0046).
1082: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (p1082).
1084: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (r1084, p1083, p1085).
1087: O maior valor de rotação (p3829) a ser executado é maior que a rotação máxima (r1087, p1086, p1088).
1110: Selecionado sentido de giro negativo (p3845) da gravação de característica de atrito e bloqueado sentido de giro negativo (p1110).
1111: Selecionado sentido de giro positivo (p3845) da gravação de característica de atrito e bloqueado sentido de giro positivo (p1111).
1198: Selecionada gravação de característica de atrito (p3845 > 0) bloqueado (r1198) sentido de giro negativo (p1110) e positivo (p1111).
1300: O tipo de controle (p1300) não está ajustado para controle de rotação.
1755: Para controle sem encoder (p1300 = 20) o menor valor de rotação a ser executado (p3820) é menor ou igual à rotação de comutação do modo controlado (p1755).
1910: Identificação de dados do motor ativada.
1960: Otimização da malha de velocidade ativa.
3820 ... 3829: Rotação (p382x) não pode ser alcançada.
3840: Característica de atrito incorreta.
3845: Gravação de característica de atrito não selecionada.

Resolução: Preencher as condições de gravação da característica de atrito.
Para o valor de falha = 0046:
- Estabelecer as habilitações que faltam.
Para o valor de falha = 1082, 1084, 1087:
- Selecionar o maior valor de rotação (p3829) a ser executado menor ou igual à rotação máxima (p1082, r1084, r1087).
- Recalcular os pontos de apoio de rotação da característica de atrito (p0340 = 5).
Para o valor de falha = 1110:
- Selecionar o sentido positivo para gravação da característica de atrito (p3845).
Para o valor de falha = 1111:
- Selecionar o sentido negativo para gravação da característica de atrito (p3845).
Para o valor de falha = 1198:
- Habilitar o sentido permitido (p1110, p1111, r1198).
Para o valor de falha = 1300:
- Ajustar o tipo de controle (p1300) para controle de rotação (p1300 = 20, 21).
Para o valor de falha = 1755:
- Para controle de rotação sem encoder (p1300 = 20) selecionar o menor valor de rotação (p3820) a ser executado maior do que a rotação de comutação do modo de controle (p1755).
- Recalcular os pontos de apoio de rotação da característica de atrito (p0340 = 5).
Para o valor de falha = 1910:
- Encerrar a identificação de dados do motor (p1910).
Para o valor de falha = 1960:
- Encerrar a otimização do controlador de rotação (p1960).
Para o valor de falha 3820 ... 3829:
- Verificar a carga na rotação p382x.
- Verificar o sinal de rotação (r0063) quanto a oscilações na rotação p382x. Se necessário, verificar os ajustes do controlador de rotação.
Para o valor de falha = 3840:
- Fazer com que a característica de atrito fique isenta de erros (p3820 ... p3829, p3830 ... p3839, p3840).
Para o valor de falha = 3845:
- Ativar a gravação da característica de atrito (p3845).

207965 <Especificação do local>Acionamento: Solicitado salvar

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comutação angular de deslocamento (p0431) foi re- definida e ainda será salva.
Para fazer aceitar um novo valor permanente, deve ser salvo na forma não- volátil (p0971, p0977).
Veja também: p0431, p1990

Resolução: Não necessário.
Este alarme é removido automaticamente após os dados serem salvos.
Veja também: p0971, p0977

207966 <Especificação do local>Acionamento: Verificar o ângulo de comutação

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor atual de velocidade foi invertida e o respectivo offset angular de comutação é diferente de zero e provavelmente incorreto.

Resolução: Verificar o offset angular de comutação quanto a inversão do valor atual e redifiní-lo (p1990 =1).

207971 <Especificação do local>Acionamento: Determinação de offset angular de comutação ativada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A determinação automática da comutação angular de offset (ajuste de encoder) é ativada (p1990 = 1).

Nota:

A determinação automática é executada no próximo comando power-on.

Para SERVO e falha F07414 presente, aplica-se o seguinte;

A determinação da comutação angular de offset é automaticamente ativada (p1990 = 1), se a técnica de identificação de posição do pólo é ajustada em p1980.

Veja também: p1990

Resolução: Nenhum necessário.

O aviso desaparece automaticamente depois de concluída a determinação com sucesso ou com o ajuste do p1990 = 0.

207979 <Especificação do local>Acionamento: calibração de identificação de posição de polo

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A identificação de posição de polo não foi bem-sucedida pois os valores de calibração para medição de corrente não estavam corretos.

Resolução: Substituir o Motor Module envolvido.

207980 <Especificação do local>Acionamento: Medição rotativa ativada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A medição rotativa está ativa. Durante a medição rotativa o motor pode ser acelerado até a rotação máxima e com o torque máximo. Somente terão efeito o limite de corrente (p0640) e a rotação máxima (p1082) parametrizados. O comportamento do motor pode ser controlado pelo bloqueio de sentido (p1959.14, p1959.15) e pelo tempo de aceleração/desaceleração (p1958).

Com o próximo comando de ligação é executada a medição rotativa.

Veja também: p1960

Resolução: Nenhum necessário.

O aviso some automaticamente depois de ser concluída a medição rotativa ou com o ajuste do p1960 = 0.

Nota:

Se for executado um POWER ON ou uma reinicialização com a identificação de dados do motor selecionada, então a solicitação da identificação de dados do motor será perdida. Uma desejada identificação de dados do motor deverá ser selecionada manualmente após a inicialização.

207990 <Especificação do local>Drive: Identificação incorreta

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a identificação ocorreu uma falha.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: Calibração de êmbolo sem posição absoluta (p1407.3 = 0)

2: Determinação do sentido de controle sem movimento nos dois sentidos.

3: Determinação do sentido de controle com resultado ambíguo.

4: Determinação de offset de válvula sem movimento.

5: Detecção da área de deslocamento sem posição absoluta ou calibração de êmbolo.

6: O curso de êmbolo diverge em mais de 20 % do curso de êmbolo parametrizado (p0313).

7: Durante a medição da curva característica, o acionamento permanece parado antes de alcançar o curso livre parametrizado.

8: A amplificação do circuito do controlador de força está incorreta. No encosto final positivo o pA (r0067) < pB (r0068).

10: Há menos de 10 pontos de medição diferentes de zero em um dos dois lados característicos (r1962). A característica medida não é avaliada.

100: Inversão de valor real de posição e rotação divergente (p0410).

101: Início da faixa de medição > fim da faixa de medição (p1955[0] > p1955[1]).

102: Curso de medição mínimo > curso de medição máximo (p1956[0] > p1956[1]).

190: O setpoint de velocidade não é zero.

Resolução: Para o valor de falha = 1:

- consultar (home) o acionamento antes de calibrar o pistão (p1407.3 deve ser = 1).

Para o valor de falha = 2, 3:

- o acionamento deve poder ser movido.
- verificar pressão do sistema e fechar válvulas.
- aumentar o tempo de deposição (p1958[1]).

Para o valor de falha = 4:

- o acionamento deve poder ser movido.
- verificar pressão do sistema e fechar válvulas.

Para o valor de falha = 5:

- consultar (home) o acionamento antes da idetificação de faixa transversal (p1407.3 deve ser = 1) e calibrar o pistão (p1909.1 = 1 ou p1959.2 = 1 e p1960 = 1).

Para o valor de falha = 6:

- há uma obstrução na faixa transversal. Se necessário, remova a obstrução. Se a seção de medição com obstrução for suficinete, nenhuma medição precisa ser aplicada.
- o curso do pistão foi parametrizado incorretamente. Se o atual curso do pistão for menor que o curso parametrizado, corrija (p0313). Um curso de pistão parametrizado baixo demais é automaticamente corrigido.
- a tensão de busca selecionada não é suficiente para uma direção de modo a superar o pistão existente ou fricção guia. Verifique a configuração da voltagem de bsuca para identificar a característica de vávula, e se necessário, aumente (p1955[2, 3]).

Para valor de falha = 7:

- a calibração do pistão foi realizada de modo incorreto. Corrija a calibração do pistão ou calibre automaticamente (p1959.2 = 1 e p1960 = 1).
- a seção de medição máxima ou mínima parametrizada não pode ser cruzada pois há obstrução no caminho do curso do pistão ou o pistão foi incorretamente parametrizado. Se necessário, corrija a seção de medição(p1956[0], p1956[1]), corrija o curso do pistõ ou calibre-o automaticamente (p1959.x = 1 e p1960 = 1).
- o acionamento não pode ser cruzado, pois a válvula de desligamento não abre, a pressão do sistema não está disponível, o encoder ou válvula não estão conectados. Verificar a vávula de desligamento, a pressão do sistema, ecoder e conexão de válvula.

Para valor de falha = 8:

- troque os sensores dos conectores de pressão A e B ou inverta o sentido do movimento (p1820, p0410) e repita toda a medição de movimento.
- verifique os valores de referência para os sensores de pressão (p0240, p0242).

Para valor de falha = 10:

- verifique a conexão entre o encoder e o cilindro.
- distância de medição muito curta, aumentar se necessário (p1956[0], p1956[1]).
- tempo de medição longo demais, diminuir se necessário (p1958[0], p1958[1], p1958[2]).
- aumentar o número de pontos de medição para um mínimo de 20 (p1957[0]).

Para valor de falha = 100:

- ajuste a posição e inversão de valor real de velocidade para o mesmo (p0410 = 0 ou p0410 = 3).

Para valor de falha = 101:

- o início da faixa de medição deve ser parametrizado menor do que o fim da faixa de medição (p1955[0] > p1955[1]).

Para valor de falha = 102:

- a distância mínima de medição deve ser parametrizada menor do que a distância máxima de medição (p1956[0] > p1956[1]).

Para valor de falha = 190:

- durante a identificação, o setpoint de velocidade deve ser zero.

207990 <Especificação do local>Acionamento: identificação de dados do motor com falha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma falha durante a identificação da rotina.

Falha (r0949, representação decimal):

10: Conjunto de dados de transição durante a identificação dos dados do motor.

101: Amplitude de tensão mesmo a 30% da máxima amplitude de corrente é muito baixa para medir a indutância.

102, 104: Limitação da tensão na medição de indutância.

103: Máxima frequência excedida durante a medição da indutância de rotação.

110: Motor não sincronizado finamente antes da medição de rotação.

111: A marca zero não recebida em 2 revoluções.

112: Sincronização fina não realizada em 8 segundos depois de a marca zero ser ultrapassada.

113: O limite de potência, torque ou corrente é zero.

115: Controle U/f ativo.

120: Erro na avaliação de magnetização da indutância.

125: Resistência do cabo é maior que a resistência total.

126: Indutância de série é maior que a indutância total de fuga.

127: Indutância identificada de fuga negativa.

128: Resistência identificada de estator negativa.

129: Resistência Identificada do rotor negativa.

130: Alteração de dados de drive durante a rotina de identificação de dados do motor.

140: O canal nominal inibe ambas direções.

150: O freio de retenção é fechado com o comando "Fechar freio de retenção incondicionalmente" (p0858).

151: A força determinada devido ao peso é maior que o torque de medição (p0333) do motor.

152: O canal de pré-controle de torque (CI: p1511) já está interconectado.

153: A característica de saturação não pode ser aproximada ou avaliada.

154: A característica de fluxo ideal não pode ser determinada a partir da cararacterística de saturação.

160: Aceleração de tempo na determinação momento de relutância, inércia ou torque muito baixo ou tempo de aceleração muito alto.

161: Ao medir a característica kT, as constantes kT1, kT3, kT5 e kT7 não puderam ser determinadas (p0645 ... p0648), pois muito poucos pontos foram medidos.

165: O limite de corrente foi reduzido para abaixo da corrente de medição ao determinar o torque de relutância.

173: Problema interno.

180: Identificação de velocidade (máxima velocidade, taxa de velocidade, 0.9*p0348) menor que p1755 ou não há tensão de link de corrente contínua disponível.

181: Velocidade zero ao final da medição de erros de posição periódicos.

182: Sem volta mecânica completa ao final da medição dos erros de posição periódicos.

190: Velocidade nominal diferente de zero.

191: A velocidade atual de zero não é alcançada.

192: Velocidade nominal não alcançada.

193: Movimentação não permitida do motor ao identificar o erro na curva de tensão.

194: Torque adicional (r1515) diferente de zero.

195: Controle ativo de torque em malha fechada.

200, 201: Não é possível identificar o erro curva característica de tensão do conversor (p1952, p1953).

Resolução: Para o valor de falha = 10:
- Não solicitar nenhuma comutação de conjuntos de dados durante a identificação de dados do motor.

Para o valor de falha = 101:
- Aumentar o limite de corrente (p0640) ou o limite de torque (p1520, p1521).
- Verificar a amplificação do controlador de corrente (p1715).
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115).
- Eventualmente a identificação completa da característica L pode não ser possível, pois a amplitude de corrente necessária é muito alta.
- Suprimir a medição (p1909, p1959).

Para o valor de falha = 102, 104:
- Reduzir o limite de corrente (p0640).
- Controlar a amplificação P do controlador de corrente.
- Suprimir a medição (p1909, p1959).

Para o valor de falha = 103:
- Aumentar o momento de inércia externo (se possível).
- Reduzir o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115).
- Suprimir a medição (p1909, p1959).

Para o valor de falha = 110:
- Movimentar para além da marca zero antes da medição rotativa do motor.

Para o valor de falha = 111:
- Possivelmente o encoder não possui nenhuma marca zero. Corrigir o ajuste no p0404.15.
- O número de pulsos do encoder foi especificado incorretamente. Corrigir o ajuste no p0408.
- Se o sinal de marca zero apresentar algum defeito, substituir o encoder.

Para o valor de falha = 112:
- Atualizar o software do encoder.

Para o valor de falha = 113:
- Verificar os limites (p0640, p1520, p1521, p1530, p1531), e corrigir os valores zero.

Para o valor de falha = 115:
- Desativar o controle U/f (p1317 = 0).

Para o valor de falha = 120:
- Verificar a amplificação P do controlador de corrente (p1715) e reduzir conforme a necessidade.
- Aumentar a frequência de pulsos (p1800).

Para o valor de falha = 125:
- Reduzir a resistência do cabo (p0352).

Para o valor de falha = 126:
- Reduzir a indutância em série (p0353).

Para a falha = 127, 128, 129:
- Possivelmente o controlador de corrente está oscilando. Reduzir o ganho P (p1715).
- se necessário, reduzir o limite de corrente (p0640).

Para o valor de falha = 130:
- Não iniciar nenhuma comutação de conjuntos de dados de acionamento durante a identificação do motor.

Para o valor de falha = 140:
- Habilitar pelo menos um sentido antes da medição (p1110 = 0 ou p1111 = 0 ou p1959.14 = 1 ou p1959.15 = 1).

Para o valor de falha = 150.
- se necessário, retirar o comando "Fechar o freio de retenção incondicionalmente" (BI: p0858 = sinal 0)

Para valhor de falha = 151:
- o motor não pode manter a força devido ao peso continuamente. Reduza a força devido ao peso ou utilize um motor com torque nominal mais alto.

para valor de falha = 152:
- adicione a força devido ao peso medida (p1532) à fonte do sinal de p1511.
- se necessário, retire a interconexão BICO de p1511 (p1511 = 0) e repita a medição.

Para o valor de falha = 153/154:

- a característica ideal não pôde ser avaliada e ativada. Se necessário, entre em contato com o departamento de serviço e anexe os valores de r1962[0...9] e r1963[0...9].

Para o valor de falha = 160:

- Aumentar o tempo de aceleração para a determinação do momento kT, de inércia ou de relutância, p. ex. pelo aumento do número máximo de rotações (p1082), aumento do momento de inércia ou redução da corrente máxima (p0640).
- Na operação sem encoder com momento de inércia de carga deve-se parametrizar o momento de inércia (p1498).
- Reduzir o tempo de rampa de aceleração (p1958).
- Aumentar a amplificação P do controlador de rotação (p1460).
- Suprimir a medição (p1959).

Para o valor de falha = 161:

- reduzir o tempo de subida (p1958).
- aumentar a velocidade máxima (p1082).
- reduzir o limite de corrente (p0640).
- se necessário, não ativar a característica kT (p1780.9 = 0).

Para o valor de falha = 165:

- diminuir a corrente máxima (p0640).

Para o valor de falha = 173:

-

Para o valor de falha = 180:

- ligar a alimentação
- Aumentar o número máximo de rotações (p1082).
- Reduzir o p1755.
- Suprimir a medição (p1909, p1959).

Para valor de falha = 181, 182:

- aumentar a velocidade máxima (p1082).
- se necessário, desativar a medição (p1959.0 = 0).

Nota:

- para medir erros de posição periódicos, o codificador deve ter informações de posição absoluta (marca zero única, marcas zero codificada a distância,codificador absoluto, 1- rsolvedor de polo p5263.10).

Para o valor de falha = 190:

- Zerar o setpoint da rotação.

Para o valor de falha = 191:

- Não iniciar a identificação de dados do motor se o motor ainda estiver girando.

Para o valor de falha = 192:

- Verificar o controle de rotação (o motor possivelmente está travado ou o controle de rotação não funciona).
- Para p1215 = 1, 3 (freio como controle de sequência) deve-se verificar o sentido de controle (p0410.0).
- Manter as habilitações durante a medição.
- Liberar o motor de cargas puxadas.
- Aumentar a corrente máxima (p0640).
- Reduzir o número de rotações máximo (p1082).
- Suprimir a medição (p1959).

Para o valor de falha = 193:

- Eletricamente, o motor moveu-se mais do que 5 ° (r0093). Frear totalmente o motor num destes ângulos de posição dos polos (r0093): 90 °, 210 ° ou 330 ° (+/-5 °) e iniciar a identificação logo em seguida.

Para o valor de falha = 194:

- Desativar todos os torques adicionais (p. ex.: CI: p1511).
- Para os eixos suspensos: Frear totalmente o motor num destes ângulos de posição dos polos (r0093): 90 °, 210 ° ou 330 ° (+/-1 °) e iniciar a identificação logo em seguida.

Para o valor de falha = 195:

- Desativar o controle de torque (p1300 = 21 ou 20, e passar a fonte de sinais no p1501 para sinal 0).

Para o valor de falha = 200, 201:

- Ajustar a frequência de pulsos para 0.5 x frequência do controlador de corrente (p. ex. 4 kHz a 125 µs de tempo de amostragem do controlador de corrente).

- Encurtar o comprimento dos cabos entre o Motor Module e o motor.
- Carregar os valores de medição (r1950, r1951) no sistema e com isso determinar visualmente os valores adequados para p1952, p1953 de acordo com sua própria estimativa.

207991 <Especificação do local>Drive: Identificação de dados ativada

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A identificação de dados está ativada.
A identificação de dados é realizada no próximo comando de acionamento. Ao fazer isso, o drive move-se.
Veja também: p1910, p1960

Resolução: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido totalmente finalizada ou para a configuração p1910 = 0 ou p1960 = 0.
Se um POWER ON ou um reinício aquecido é realizado com a identificação dos dados do motor selecionado, a solicitação de identificação de dados do motor será perdida. Se a identificação dos dados do motor for necessária, será necessário selecionar novamente de modo manual a seguinte rampa.

207991 <Especificação do local>Acionamento: Identificação de dados do motor ativada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A identificação de dados do motor está ativada.
Com o próximo comando de ligar é executada a identificação de dados do motor.
Veja também: p1910, p1960

Resolução: Nenhum necessário.
O alarme automaticamente desaparecerá após a rotina de identificação dos dados do motor ter sido completada com sucesso ou com a parametrização dos p1910 = 0 ou p1960 = 0.
Se o POWER ON ou uma reinicialização é realizada com dados de identificação do motor selecionado, os dados do motor solicitados serão perdidos. Se os dados de identificação do motor são necessários, ele terá de ser novamente selecionado manualmente após inicialização.

207993 <Especificação do local>Acionamento: Sentido de campo magnético rotativo ou inversão de valor real do encoder está incorreta

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sentido de campo magnético rotativo ou o valor de encoder real possui um sinal incorreto. A inversão do valor real (p0410) foi automaticamente alterada pela identificação de dados do motor para corrigir o sentido de controle. Isto pode causar uma alteração no sentido de giro.
Nota:
Para cancelar esta falha deve-se confirmar primeiro o sentido de giro correto com p1910 = -2.

Resolução: Verificar o sentido de giro (se disponível, também para o controlador de posição).
Com o sentido de giro correto aplica-se o seguinte:
Não é necessária mais nenhuma providência (exceto definir o p1910 = -2 e confirmar a falha).
Com o sentido de giro incorreto aplica-se o seguinte:
Para se alterar o sentido de giro duas fases deverão ser invertidas e a identificação do motor deverá ser repetida.

207995 <Especificação do local>Acionamento: Identificação de posição polar falhou

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A identificação de posição de polo falhou.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: Não é formada nenhuma corrente.

2: A corrente inicial não é zero.

3: O curso máximo ajustado foi excedido (p1981).

4x: O sinal de medição não permite nenhuma avaliação consistente.

5: A corrente máxima foi excedida durante a medição.

6: A medição de corrente deve ser recalibrada.

7x: O Sensor Module não oferece suporte para a identificação de posição de pólo.

8: A corrente necessária à identificação de posição de polo é maior do que a corrente máxima.

9: A corrente da identificação de posição de polo ajustada é zero.

10: Comutação de grupos de dados durante a identificação de posição de polo.

11: O ajuste de encoder para determinação de ângulo de comutação está ativo (p1990 = 1) e o encoder sem marca zero não passou pela sincronização fina ou então não possui dados válidos.

100: A identificação de posição de polo baseada no movimento com 1ª e 2ª medição diferentes. Motor bloqueado ou corrente (p1993) muito baixa.

101: Identificação de posição de polo baseada no movimento, nenhum movimento suficiente, motor bloqueado ou corrente (p1993) muito baixa.

102: Identificação de posição de polo baseada no movimento, freio presente e fechado. A identificação de posição de polo baseada no movimento não é permitida se estiver relacionada ao freio.

103: Identificação de posição de polo sem encoder e baseada no movimento.

104: Identificação de posição de polo baseada no movimento, o valor real de rotação não é zero após o tempo de transição.

200: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; falha interna no cálculo arco tangente (0/0).

201: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; número muito baixo de pontos de medição interpretados.

202: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; valor estranho na série de medições.

203: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; rotação máxima sem corrente.

204: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; nenhum flanco positivo encontrado.

205: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; o resultado da transformação Fourier diverge mais do que 480 ° elétricos / p3093 da maior estimativa.

206: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; o teste de plausibilidade falhou.

207: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; nenhum valor de medição negativo encontrado.

Todos os valores de medição possivelmente são idênticos. A deflexão esperada não pôde ser alcançada, porque a estimativa é muito grande ou poderia ter sido formada uma corrente insuficiente.

208: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; a corrente medida é 0.

209: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; o curso máximo ajustado foi excedido (p3095).

210: Identificação de posição de polo baseada na elasticidade sem encoder.

250 ... 260:

Identificação de posição de polo baseada na elasticidade; foram feitas mais do que 3 tentativas e apareceu o valor de falha 200 ... 210.

Exemplo:

Valor de falha = 253 --> Foram feitas mais do que 3 tentativas e apareceu o valor de falha 203.

Resolução: Para o valor de falha = 1:

- verificar a conexão do motor e a tensão DC-Link.
- ajustar valores coerentes e diferentes de zero nos seguintes parâmetros (p0325, p0329).

Para o valor de falha = 1, 2:

- para uma elevada carga de tempo de processamento (p. ex. 6 acionamentos com Safety Integrated) ajustar o tempo morto de processamento do controlador de corrente para Transfers tardios (p0117 = 3).

Para o valor de falha = 3:

- Aumentar o curso máximo (p1981).
- Reduzir as correntes para a identificação de posição de polo (p0325, p0329).
- Parar o motor para a execução da identificação de posição de polo.

Para o valor de falha = 5:

- Reduzir as correntes para a identificação de posição de polo (p0325, p0329).

Para o valor de falha = 6:

- Deixar que o Motor Module seja novamente calibrado.

Para o valor de falha = 8:

- Reduzir as correntes para a identificação de posição de polo (p0329, p0325, p1993).
- O módulo de potência não pode conduzir a corrente necessária para a identificação de posição de polo (p0209 < p0329, p0325, p1993), substituir o módulo de potência por um de corrente máxima maior.

Para o valor de falha = 9:

- Definir um valor diferente de zero para a corrente da identificação de posição de polo (p0329, p0325, p1993).

Para o valor de falha = 10:

- Não iniciar nenhuma comutação de grupos de dados durante a identificação de posição de polo.

Para o valor de falha = 11:

- Nos encoders incrementais sem comutação com marca zero (p0404.15 = 0) não faz nenhum sentido ajustar o encoder para determinação do ângulo de comutação (p1990 = 1). Neste caso a função deverá ser desativada novamente (p1990 = 0) ou selecionada a comutação com marca zero para um encoder com marca zero adequada (p0404.15 = 1).
- Para encoders absolutos somente executar o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (p1990 = 1) se o encoder fornecer uma informação de comutação e estiver com sincronização fina (p1992.8 = 1 e p1992.10 = 1). O encoder possivelmente está estacionado, desativado (p0145), não está pronto para operar ou então acusa uma falha.
- Desativar o ajuste de encoder para determinação do ângulo de comutação (definir p1990 = 0).

Para o valor de falha = 40 ... 49:

- Aumentar as correntes para a identificação de posição de polo (p0325, p0329).
- Parar o motor para a execução da identificação de posição de polo.
- Selecionar outro procedimento para identificação de posição de polo (p1980).
- Utilizar outro motor ou encoder absoluto ou outros sensores Hall.

Para o valor de falha = 70 ... 79:

- Atualizar o software no Sensor Module.

Para o valor de falha = 100, 101:

- Verificar e garantir o movimento livre do motor.
- Aumentar a corrente para a identificação de posição de polo (p1993) baseada no movimento.

Para o valor de falha = 102:

- Se o motor for operado com freio: Selecionar outro procedimento de identificação de posição de polo (p1980).
- Se o motor pode ser operado sem freio: Abrir o freio (p1215 = 2).

Para o valor de falha = 103:

- A identificação de posição de polo baseada no movimento somente pode ser executada com encoder. Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição de polo (p1980).

Para o valor de falha = 104:

- Aumentar o tempo de filtragem da identificação de posição de polo baseada no movimento (p1997).
- Aumentar o tempo de subida do pulso da identificação de posição de polo baseada no movimento (p1994).
- Verificar a amplificação da identificação de posição de polo baseada no movimento (p1995).
- Verificar o tempo de ação integral da identificação de posição de polo baseada no movimento (p1996).
- Para encoder de motor com pista A/B retangular (p0404.3 = 1) e medição de tempo dos flancos (p0430.20 = 0) deve-se desativar o tempo de ação integral (p1996 = 0).

Para o valor de falha = 200:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).

Para o valor de falha = 201:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Reduzir o p3094.

Para o valor de falha = 202:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Ocorreu uma falha durante a identificação. Repetir a medição.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.

Para o valor de falha = 203:

- Verificar o freio ou o controle e frenagem.
- Verificar a corrente medida (p3096).
- Aumentar o p3094.

Para o valor de falha = 204:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).

Para o valor de falha = 205:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).

Para o valor de falha = 206:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096).
- Ocorreu uma falha durante a identificação. Repetir a medição.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.

Para o valor de falha = 207:

- Reduzir a deflexão esperada (p3094).
- Aumentar a corrente medida (p3096).

Para o valor de falha = 208:

- Ajustar a corrente medida (p3096).

Para o valor de falha = 209:

- Verificar a parametrização do p3095.
- Verificar o freio ou o controle e frenagem.

Para o valor de falha = 210:

- A identificação de posição de polo baseada na elasticidade somente pode ser executada com encoder. Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição de polo (p1980).

Para o valor de falha = 250 ... 260:

- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096, p1980).

207996 <Especificação do local>Acionamento: Identificação de posição polar não ocorreu

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: ENCODER (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a operação foi executada uma mudança de modos de operação que requer uma identificação de posição polar que não pode ser feita neste estado.

- O acionamento foi comutado do modo sem encoder flutuante para o modo com encoder, sem que antes fosse executada uma identificação de posição polar para o encoder. O p1404 está em um valor entre zero e a rotação máxima e foram habilitados os pulsos na faixa de rotação acima do p1404, sem que antes fosse executada uma identificação de posição polar no modo com encoder.
- Durante a operação foi executada uma comutação EDS em um encoder onde uma identificação de posição polar é desnecessária. Porém, esta ainda não foi executada (p1982 = 1 ou 2 e p1992.7 = 0).

Resolução: - Para a comutação flutuante entre o modo com ou sem encoder com identificação de posição polar após POWER ON ou colocação em funcionamento (p0010 diferente de zero), habilitar os pulsos uma vez com rotação zero. Com isso é executada a identificação de posição polar e o resultado estará disponível para o modo.
- Executar a comutação EDS com desabilitação de pulsos ou executar uma identificação de posição polar antes da comutação com este bloco de dados.

207998 <Especificação do local>Acionamento: Identificação de dados de motor ativada em outro acionamento

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A identificação de dados de motor está ativada no drive object mencionado no valor de alarme e bloqueia a ativação dos demais objetos de drive.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
Objeto de drive com a identificação de dados de motor ativada.
Veja também: p1910, p1960

Resolução: - Aguardar a execução completa da identificação de dados de motor do objeto de drive mencionado no valor de alarme.
- Desselecionar a identificação de dados de motor no objeto de drive mencionado no valor de alarme (p1910 = 0 ou p1960 = 0).

207999 <Especificação do local>Acionamento: A identificação de dados de motor não pode ser ativada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Controle de malha fechada está habilitado no tipo de acionamento do SERVO. Para selecionar os dados de identificação do motor, pulsos devem ser anulados para todos os objetos de drive de SERVO.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
Objeto de drive com controle de malha fechada habilitado.

Resolução: Retirar a habilitação de pulsos de todos acionamentos e reativar a identificação de dados de motor.

208000 <Especificação do local>TB: Tensão de alimentação +/-15 V incorreta

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O Terminal Board 30 detecta uma tensão de alimentação interna com falha.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
0: Falha no teste da ativação de monitoração.
1: Falha no modo normal.

Resolução: - Substituir Terminal Board 30.
- Trocar a Control Unit.

208010 <Especificação do local>TB: Conversor analógico-digital

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_I_828, CU_I_COMBI, CU_LINK, CU_NX_828, CU_NX_COMBI, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O conversor análogo/digital no Terminal Board 30 não tem fornecidos todos os dados convertidos.

Resolução: - Verificar a alimentação de tensão.
- Substituir Terminal Board 30.

208500 <Especificação do local>COMM BOARD: O tempo de monitoração da configuração expirou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoração para a configuração expirou.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
0: A transmissão dos dados de configuração de envio foi excedida.
1: A transmissão dos dados de configuração de recepção foi excedida.

Resolução: Verificar a linha de comunicação.

208501 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: Setpoint do Timeout

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A recepção dos setpoints do COMM BOARD foi interrompida.
- Conexão de Bus interrompida.
- O Controlador está desativado.
- O Controller passou para o estado STOP.
- O COMM BOARD está com defeito.

Resolução: - Garantir a conexão de Bus e passar o Controller para o estado RUN.
- Se a falha persistir, verificar o tempo de atualização definido na configuração do barramento (Config HW).

208502 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: O tempo de monitoração do sinal de vida expirou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoração do contador de sinais de vida expirou.
A conexão com o COMM BOARD foi interrompida.

Resolução: - Controlar a linha de comunicação.
- Inspecionar o COMM BOARD.

208504 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: Erro interno durante a transmissão cíclica de dados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os valores atuais e/ou nominais cíclicos não foram transmitidos a tempo durante o momento configurado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: Verificar o telegrama de parametrização (Ti, To, Tdp, etc.).

208510 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: Dados de configuração de envio inválidos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os dados de configuração de envio não foram aceitos pelo COMM BOARD.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Valor de resposta da verificação dos dados de configuração de envio.

Resolução: Verificar os dados de configuração de envio.

208511 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: Dados de configuração de recepção inválidos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A unidade de drive não aceitou os dados de configuração de recebimento.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor de retorno da verificação de dados de configuração recebida.
1: Conexão estabelecida para mover mais os drive objetos do que os configurados no dispositivo. Os drive objetos para a troca de dados de processo e sua sequência são definidas em p0978.
2: Muitas palavras de dados PZD para saída ou entrada a um drive objeto. O número de itens possíveis PZD em um drive objeto é determinado pelo número de índices em r2050/p2051 para PZD IF1, e em r8850/p8851 para PZD IF2.
3: Número irregular de bytes para entrada ou saída.
4: Os dados de ajuste para sincronização não aceitas. Para mais informações, consulte A01902.
5: Operação cíclica não ativa.
17: Dispositivo Compartilhado CBE20: Configuração de F-CPU foi modificado.
223: Sincronização ilegal para o conjunto de interface PZD em p8815[0].
257: PN Shared Device: Quantidade excessiva de palavras de dados PZD para output ou input em todo o dispositivo
500: Configuração PROFIsafe ilegal para o conjunto de interface em p8815[1].
501: Erro de parâmetro PROFIsafe (por exemplo F_dest).
503: Conexão PROFIsafe é rejeitada à medida que não há conexão isócrona (p8969).
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Verifique os dados de configuração de recebimento.
Para o valor de alarme = 1, 2:
- Verifique a lista dos drive objetos com troca de dados de processo (p0978). Com p0978[x] = 0, todos os seguintes drive objetos na lista são excluídos da troca de dados de processo.

Para valor de alarme = 2:
- Verifique o número de palavras dos dados para saída e entrada ao drive objeto:

Para o valor de alarme = 17:
- CBE20 Dispositivo Compartilhado: desligado/ligado A-CPU.

Para o valor de alarme = 223, 500:
- Verifique o ajuste em p8839 e p8815.
- Garanta que somente uma interface PZD está operando no sincronismo ou com PROFIsafe.

Para valor de alarme = 257:
- Verifique o número de palavras de dados para output e input em todo o dispositivo.

Para valor de alarme = 501:
- Verifique o endereço PROFIsafe ajustado (p9610).

208520 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: Canal não cíclico com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A memória ou o estado do buffer do canal não cíclico está com falha.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
0: Falha no estado do buffer.
1: Falha na memória.

Resolução: Verificar a linha de comunicação.

208526 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: Nenhuma conexão cíclica

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Não existe nenhuma conexão cíclica com o comando.

Resolução: Estabeleça a conexão cíclica e ative o controle com a operação cíclica.

Verificar os parâmetros "Name of Station" e "IP of Station" no PROFINET (r61000, r61001).

Se houver um CBE20 conectado e o PROFIBUS conectado pelo PZD Interface1, então isso deve ser parametrizado com a ferramenta STARTER de colocação em funcionamento ou diretamente no p8839.

208530 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: Canal de mensagens com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A memória ou o estado do buffer do canal de mensagens está com falha.

Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):

0: Falha no estado do buffer.

1: Falha na memória.

Resolução: Verificar a linha de comunicação.

208531 <Especificação do local>Necessário CBE20 POWER ON

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao menos um parâmetro do CBE20 (ex. um parâmetro associado ao SINAMICS Link) foi alterado em razão do download de um projeto. É necessário um POWER ON para ativar os valores.

Nota

CBE20: Communication Board Ethernet 20

Resolução: Fazer back-up dos parâmetros e realizar um POWER ON (ligar/desligar).

208550 <Especificação do local>PZD Interface, atribuição incorreta de hardware

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A atribuição de hardware à interface PZD foi parametrizada incorretamente.

Valor de alarme (r2124, representação decimal):

1: Apenas um dos dois índices não é igual à 99 (automático).

2: Ambas interfaces PZDs são atribuídas ao mesmo hardware.

3: COMM BOARD atribuída faltando.

4: CBC10 é atribuído à interface 1.

Resolução: Verificar e, se necessário, corrigir a parametrização (p8839).

208560 <Especificação do local>IE: Erro de sintaxe no arquivo de configuração

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um erro de sintaxe foi detectado no arquivo de configuração ASCII para Industrial Ethernet interface (X127). O arquivo de configuração salvo não foi carregado.
Nota:
IE: Industrial Ethernet

Resolução: - Verificar a configuração de interface (p8900 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8905 = 1).
- Salvar os parâmetros para configuração de interface (ex: p8905 = 2)
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com a ferramenta de comissionamento STARTER).

208561 <Especificação do local>IE: Erro de inconsistência afetando parâmetros ajustáveis.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao ativar a configuração (p8905) para a interface Industrial Ethernet (X127) foi detectado um erro de consistência.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: Erro de consistência geral.
1: Erro na configuração de IP (endereço de IP, máscara de sub-rede ou gateway padrão).
2: Erro nos nomes de estação.
5: O gateway padrão também está definido na interface PROFINET Onboard.
6: O nome da estação padrão também está definido na interface PROFINET Onboard.
7: O endereço IP está na mesma sub-rede como o endereço IP da interface PROFINET Onboard.
Nota:
Para valor de alarme = 0, 1, 2, 5, 7 aplica-se: A configuração não foi alterada.
Para valor de alarme = 6 aplica-se: No entanto, uma nova configuração foi ativada.
IE: Industrial Ethernet

Resolução: - Verificar a configuração de interface solicitada (p8900 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8905).
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com a ferramenta de comissionamento STARTER).

208562 <Especificação do local>PROFINET: Erro de sintaxe no arquivo de configuração

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: No arquivo de configuração ASCII para a interface onboard de PROFINET foi detectado um erro de sintaxe. A configuração salva não foi carregada.

Resolução: - Verificar a configuração de interface (p8920 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8925 = 1).
- Salvar os parâmetros para configuração de interface (ex: p8925 = 2)
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com a ferramenta de comissionamento STARTER).

208563 <Especificação do local>PROFINET: Erro de consistência nos parâmetros de ajuste

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao ser ativada a configuração (p8925) para a interface PROFINET foi detectada uma falha de consistência.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0: Falha de consistência geral.
1: Falha na configuração de IP (endereço IP, máscara de sub-rede ou gateway padrão).
2: Falha no nome da estação.
3: Não foi possível ativar o DHCP, pois já existe uma conexão PROFINET cíclica.
4: Não possível nenhuma conexão PROFINET cíclica, pois o DHCP já se encontra ativado.
5: O gateway padrão também está definido na interface Industrial Ethernet (X127).
6: O nome da estação também está definido na interface Industrial Ethernet (X127).
7: O endereço IP está na mesma sub-rede como o endereço IP da interface Industrial Ethernet (X127).
Nota:
Para valor de advertência = 0, 1, 2, 3, 4, 5, 7 aplica-se: a configuração não foi alterada.
Para valor de advertência = 6 aplica-se: no entanto, a nova configuração foi ativada.
DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol

Resolução: - Verificar a configuração de interface solicitada (p8940 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8945).
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com a ferramenta de comissionamento STARTER).

208564 <Especificação do local>CBE20: Erro de sintaxe no arquivo de configuração

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um erro de sintaxe foi detectado no arquivo de configuração ASCII para Communication Board Ethernet 20/25/41 (CBE20/CBE25/CBE41). O arquivo de configuração salvo não foi carregado.

Resolução: - verificar a configuração de CBExx (p8940 e o que segue), corrigir, se necessário, e ativar (p8945 = 2).
- reinicializar a CBExx (por exemplo, usando a ferramenta de comissionamento STARTER)
Observação:
A configuração não é aplicada até o próximo POWER ON!

208565 <Especificação do local>PN/COMM BOARD: Erro de consistência afetando parâmetros ajustáveis.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao ativar a configuração (p8945) para a Communication Board Ethernet 20/25/41 (CBE20/CBE25/CBE41) foi detectado um erro de consistência.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: Erro de consistência geral.
1: Erro na configuração de IP (endereço de IP, máscara de sub-rede ou gateway padrão).
2: Erro nos nomes de estação.
3: Não foi possível ativar O DHCP, pois já existe uma conexão PROFINET cíclica.
4: Não possível nenhuma conexão PROFINET cíclica, pois o DHCP já se encontra ativado.
Nota:
Para todos os valores de alarme aplica-se o seguinte: A atual configuração não foi ativada.
DHCP: Dynamic Host Configuration Protocol

Resolução: - Verificar a configuração de interface solicitada (p8940 e seguintes), corrigir se necessário, e ativar (p8945).
ou
- Reconfigurar a estação através da tela "Edit Ethernet node" (ex: com a ferramenta de comissionamento STARTER).

208700 <Especificação do local>CBC: Falha de comunicação

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação CAN.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
1: O contador de erros para os telegramas de envio excedeu o valor 255 de BUS OFF. O CAN-Controller é desativado pelo Bus.
- Cabo Bus curto-circuitado.
- Taxa de transmissão incorreta.
- Bit Timing incorreto.
2: O estado de nós CAN não foi mais consultado além de seu "Life Time" pelo Master. O "Life Time" resulta do "Guard Time" (p8604[0]) multiplicado pelo "Life Time Factor" (p8604[1]).
- Cabo Bus interrompido.
- Cabo Bus não conectado.
- Taxa de transmissão incorreta.
- Bit Timing incorreto.
- Falha no Master.
Ver também r8843.2 IF2 estado PZD - Feldbus em execução
Nota:
Através do p8641 pode-se configurar a reação de falha como se deseja.

Resolução: - Verificar o cabo Bus.
- Verificar a taxa transmissão (p8622).
- Verificar o Bit Timing (p8623).
- Verificar o Master.
O controlador CAN precisa ser reiniciado manualmente com p8608 = 1 depois da causa da falha ter sido resolvida.

208701 <Especificação do local>CAN: Mudança de estado NMT

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2
Servo: OFF3
Hla: OFF3

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Pre-Operational" ou para "Stopped".
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Pre-Operational".
2: Transição de estado CANopen NMT de "Operational" para "Stopped".
Nota:
Em estado NMT "Pre-Operational" não pode ser transmitido nenhum dado de processo e em estado NMT "Stopped" não pode ser transmitido nenhum dado de processo e nenhum dado de assistência.

Resolução: Nenhum necessário.
Confirmar a falha e continuar a operação.

208702 <Especificação do local>CAN: RPDO Timeout

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O tempo de monitoramento dos telegramas CANopen RPDO expirou, pois a conexão Bus foi interrompida ou o CANopen Master foi desligado.
Veja também r8843.0 IF2 estado PZD - falha de setpoint ou r8843.2 IF2 estado PZD - Feldbus em execução.

Resolução: - Verificação do cabo de rede Bus.
- Verificação do Master.
- Se necessário, aumentar o tempo de monitoramento (p8699).

208703 <Especificação do local>CAN: O número máximo de drive objects foi excedido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)
Hla: OFF3 (NENHUM, OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número máximo de 8 objetos de drive com o módulo de função "CAN" foi excedido.
Nota:
No CANopen Standard podem ser definidos no máximo 8 CANopen Device Modules (drive objects com o módulo de função "CAN") para casa escravo CANopen.

Resolução: - Nova colocação em funcionamento de no máximo 8 drive objects com o módulo de função "CAN" na topologia.
- Se necessário, desativar o módulo de função "CAN" (r0108.29) nos drive objects.

208751 <Especificação do local>CAN: Perda de telegrama

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O CAN-Controller perdeu uma mensagem recebida.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Canal de Hardware no CAN controller.
0: Versão Firmware < 5.2 (sem referência ao canal de hardware original).
1: Mensagem de comando NMT
2: Mensagem SYNC
3: Mensagem de controle de erro NMT
7 ... 31: Mensagem RPDO
32: Mensagem SDO
Resolução: - aumentar os tempos de ciclo das mensagens recebidas.
- CANopen reduzir tempo de amostragem (p8848).
Veja também: p8848

208752 <Especificação do local>CAN: Contador de erro para erro passivo excedido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O contador de erros dos telegramas de envio ou de recepção excedeu o valor 127.
Resolução: - Verificação do cabo Bus.
- Configurar uma taxa Baud maior (p8622).
- Verificação do Bit Timing e eventual otimização (p8623).

208753 <Especificação do local>CAN: Buffer de mensagens excedido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um buffer de mensagens foi excedido.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Buffer de envio não cíclico (buffer de resposta SDO) excedido.
2: Buffer de recepção não cíclico (buffer de recepção SDO) excedido.
3: Buffer de envio cíclico (buffer de envio PDO) excedido.
Resolução: - Verificar o cabo Bus.
- Aumentar a taxa de transmissão (p8622).
- Verificar o Bit Timing e se necessário otimizar (p8623).
Para valor de alarme = 2:
- Reduzir os tempos de ciclo das mensagens SDO de recepção.
- Solicitação SDO do Master somente é possível depois da confirmação anterior do SDO requerido.

208754 <Especificação do local>CAN: Modo de comunicação incorreto

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Em modo "Operational" foi realizada uma tentativa de alteração para os parâmetros p8700 ... p8737.
Resolução: Passar para o modo "Pre-Operational" ou "Stopped".

208755 <Especificação do local>CAN: Objeto não pode ser mapeado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O objeto CANopen não está previsto para o Process Data Object (PDO) Mapping.
Resolução: Utilizar um objeto CANopen previsto para o PDO Mapping ou registrar 0.
Os seguintes objetos podem ser mapeados no Receive Process Data Object (RPDO) ou Transmit Process Data Object (TPDO):
- RPDO: 6040 hex, 6060 hex, 60FF hex, 6071 hex; 5800 hex - 580F hex; 5820 hex - 5827 hex
- TPDO: 6041 hex, 6061 hex, 6063 hex, 6069 hex, 606B hex, 606C hex, 6074 hex; 5810 hex - 581F hex; 5830 hex - 5837 hex
Somente o subíndice 0 pode ser mapeado para cada objeto indicado.
Nota:
O COB-ID não pode ser definido corretamente enquanto A08755 estiver presente.

208756 <Especificação do local>CAN: Número de bytes mapeados excedido.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O número bytes dos objetos mapeados excede o tamanho de telegrama para dados úteis. São permitidos no máximo 8 bytes.
Resolução: Mapear menos objetos ou objetos com menor tipo de dado.

208757 <Especificação do local>CAN: Definir COB-ID como inválido.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Para o modo online o respectivo COB-ID deve ser definido como inválido antes do mapeamento.
Exemplo:
O mapeamento para RPDO 1 deverá ser alterado (p8710[0]).
--> definir p8700[0] = C00006E0 hex (COB-ID inválido)
--> configurar p8710[0] como desejado
--> registrar COB-ID válido p8700[0]
Resolução: Passar o COB-ID para inválido.

208758 <Especificação do local>CAN: Número máximo de objetos PDO válidos excedido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi feita uma tentativa de exceder o número máximo de objetos PDO válidos.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1:
Foi feita uma tentativa de exceder o número total de objetos RPDO válidos de todos os objetos de acionamento suportados pelo CANopen.
O limite está condicionado ao hardware em 25 objetos RPDO.
2:
Foi feita uma tentativa de exceder o número total de objetos TPDO válidos de todos os objetos de acionamento suportados pelo CANopen.
O limite é determinado através da seguinte relação:
Tempo de amostragem do CAN (p8848) / Tempo de processamento mínimo do CAN (r8739)
Nota:
RPDO: Receive Process Data Object
TPDO: Transmit Process Data Object

Resolução: Respeitar o limite para o número máximo de objetos RPDO ou TPDO.
Para apagar o alarme, aplicar uma das seguintes opções:
- gravar com sucesso em um índice COBID de um parâmetro de comunicação (p870x[0], p872x[0]).
- alterar o estado CANopen NMT.
- executar o comando reset node do CANopen NMT.
- executar o comando reset communication do CANopen NMT
- Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2).
- Fazer um POWER ON (desligar e ligar).

Nota:
Os objetos RPDO e/ou TPDO ainda disponíveis são indicados no r8742.

208759 <Especificação do local>CAN: COB-ID de PDO existente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi atribuído um COB-ID de PDO existente.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número de parâmetro.
Nota:
O COB-ID está incluído no índice zero (p870x[0], p872x[0]).

Resolução: Selecionar outro COB-ID de PDO.

208760 <Especificação do local>CAN: O tamanho máximo do IF PZD foi excedido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tamanho máximo dos dados PZD de IF foi excedido.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
1: Erro ao receber os dados IF PZD.
2: Erro ao enviar os dados IF PZD.
Nota:
IF: Interface

Resolução: Mapear menos dados de processo no PDO.
Para apagar o alarme, aplicar uma das seguintes opções:
- POWER ON (desligar e ligar).
- Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2).
- Executar o comando Reset Node do CANopen NMT.
- Mudar o estado do CANopen NMT.
- Apagar o buffer de alarmes [0...7] (p2111 = 0).

208800 <Especificação do local>Modo hibernação PROFIenergy ativo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O modo hibernação PROFIenergy está ativo
Alarme (r2124, representação decimall):
ID de modo do modo hibernação PROFIenergy ativo.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente quando o modo de economia é encerrado.
Nota:
O modo de economia de energia é encerrado após os seguintes eventos:
- O comando PROFIenergy End_Pause é recebido do controle de nível superior.
- O controle de nível superior tiver sido alterado no estado operacional STOP.
- A conexão PROFINET tiver sido desconectada para o controle de nível superior.

209000 <Especificação do local>Configuração de usuários do servidor da web incorreta

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu uma falha ao configurar os usuários do servidor da web.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: No Admin password
1: Invalid Admin password
2: Invalid SINAMICS password

Resolução: Corrigir a configuração do usuário, inserir as senhas corretas.

213000 <Especificação do local>Licença insuficiente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: - No conversor são empregadas opções de licença obrigatória e a licença não é adequada.
- Durante a verificação da licença disponível ocorreu um erro.
Valor de galha (r0949, interpretar como decimal):
0:
A licença disponível não é adequada.
1:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois o cartão de memória com os dados de licença necessários foi retirado durante a operação.
2:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois no cartão de memória não há nenhum dado de licença disponível.
3:
Não foi possível determinar nenhuma licença adequada, pois existe um erro de checksum no License Key.
4:
Durante a verificação de licença ocorreu um erro interno.

Resolução: Para valor do alarme = 0:
São necessárias outras licenças que deverão ser ativadas (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 1:
Inserir novamente o cartão de memória adequado no sistema desligado.
Para valor do alarme = 2:
Especificar e ativar o License Key (p9920, p9921).
Para valor do alarme = 3:
Comparar o License Key (p9920) especificado com o License Key do Certificate of License.
Especificar novamente e ativar o License Key (p9920, p9921).
Para valor de falha = 4:
- executar POWER ON.
- atualizar a versão antiga de Firmware.
- contatar o Technical Support.
Nota:
Uma introdução às funções do conersor que precisam de uma licença pode ser mostrada usando uma ferramenta de comissionamento no modo online. Dependendo da ferramenta de comissionamento, você pode obter as licenças necessárias (número de série, Chave da licença, Modo de Licença de Teste).

213001 <Especificação do local>Checksum da licença com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi detectado um erro durante a verificação do checksum do License Key.

Resolução: Comparar o License Key (p9920) especificado com o License Key do Certificate of License.
Especificar novamente e ativar o License Key (p9920, p9921).

213009 <Especificação do local>Technology Extension não licenciada.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Pelo menos uma Technology Extension que necessita de licença não tem licença
Nota:
Ver os parâmetros r4955 e p4955 para informações sobre instalação de Technology Extensions

Resolução: - Insira e ative a chave de licença para as Technology Extensions sob licença (p9920, p9921).
- Se necessário, desativar as Technology Extensions não licenciadas (p4956).

213010 <Especificação do local>Módulo de função não licenciado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Pelo menos um módulo de função que necessita de licença não está licenciado.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Bit x = 1: O módulo de função correspondente não tem licença.
Nota:
Atribuir número de bit ao módulo de função, ver p0108 ou r0108.

Resolução: - Insira e ative a chave de licença para o módulo de função que precisam de uma licença (p9920, p9921).
- Se necessário, desativar os módulos de função não licenciados (p0108, r0108).

213020 <Especificação do local>Licença inadequada no comando

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Na unidade de acionamento são empregadas opções de licença obrigatória e a licença não é adequada.

Resolução: - Especificar e ativar o License Key para os opcionais que exigem licença.
- Se houver, desativar os opcionais não licenciados.

213021 <Especificação do local>Licença para frequência de saída > 550 Hz ausente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A configuração do conversor gera uma frequência de saída maior que 550 Hz. Essa função está sujeita a licenciamento. Requer a licença "High Output Frequency".
Nota:
- a frequência de saída é limitada a 550 Hz neste caso.
- a função "Trial License" não funciona para a licença "High Output Frequency".

Resolução: - onserir e ativar a license key para "High Output Frequency" (p9920, p9921).
- se necessário, operar o motor abaixo da frequência de saída de 550 Hz.

213030 <Especificação do local>Trial License ativado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A função "Trial License" foi ativada. Um dos períodos disponíveis está vencendo.
Resolução: Não é necessário.
O alarme para automaticamente após o último período ter expirado.

213031 <Especificação do local>Período de Trial License vencido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um dos períodos disponíveis da função "Trial License" venceu.
Resolução: - se necessário, inicie um período adicional (p9918 = 1).
- desative funções que exijam licença.
- licencie corretamente a unidade de drive.
Nota:
A licença que não for adequada somente se tornará evidente após a próxima vez que o sistema for colocado em funcionamento.

213032 <Especificação do local>Último período do Trial License ativado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A função "Trial License" foi ativada. O último dos períodos disponíveis está vencendo.
Resolução: Não é necessário.
O alarme para automaticamente após o último período ter expirado.

213033 <Especificação do local>Último período de Trial License vencido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O último período de funcionamento da "Trial License" venceu. Não há períodos adicionais disponíveis.
Resolução: - desative as funções que precisam de licença.
- licencie corretamente a unidade do drive.
Nota:
Uma licença que não é adequada somente se tornará evidente após a próxima vez que o sistema for colocado em funcionamento.

213100 <Especificação do local>Proteção know-how: Copie o erro de proteção

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A proteção know-how com proteção contra cópias para cartão de memória está ativa.
Ocorreu um erro na verificação do cartão de memória.
Falha (r0949, representação decimall):
0: Um cartão de memória não foi inserido.
2: Um cartão de memória inválido foi inserido.
3: O cartão de memória está sendo utilizado em outra Control Unit.
12: Um cartão de memória inválido é inserido (entrada OEM incorreta, p7769).
13: O cartão de memória está sendo utilizado em outra Control Unit (entrada OEM incorreta, p7759).

Resolução: Para valor de falha = 0:
- Insira o cartão de memória correto e realize POWER ON.
Para valor de falha = 2, 3, 12, 13:
- contate a OEM responsável.
- desative a proteção contra cópia (p7765) e confirme a falha (p3981).
- desative a proteção know-how (p7766 ... p7768) e confirme a falha (p3981).
Nota:
Geralmente a proteção contra cópia pode ser modificada somente quando a proteção know-how é desativada.
KHP: Proteção Know-How
Veja também: p3981

213101 <Especificação do local>Proteção know-how: Proteção contra cópias não pode ser ativada

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na tentativa de ativar a cópia de proteção para o cartão de memória.
Falha (r0949, representação decimall):
0: Um cartão de memória não foi inserido.
Nota:
KHP: Proteção Know-How

Resolução: - insira o cartão de memória e realize um POWER ON.
- Tenta ativar a proteção contra cópia novamente (p7765).

213102 <Especificação do local>Proteção know-how: Erro de consistência dos dados protegidos

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi identificado um erro na verificação de consistência dos arquivos protegidos. Consequentemente, o projeto no cartão de memória não pode ser executado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = número de objeto, xxxx = causa de falha
xxxx = 1:
Um arquivo tem um erro de checksum.
xxxx = 2:
Os arquivos não são consistentes com outros.
xxx = 3:
Os arquivos de projeto, que foram carregados no sistema de arquivo pelo carregamento (download do cartão de memória) são inconsistentes.
Nota:
KHP: Proteção Know-How

Resolução:
- Substitua o projeto no cartão de memória ou substitua os arquivos de projeto para o download do cartão de memória.
- Restaure a configuração de fábrica e faça o download novamente.

230001 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobrecorrente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A unidade de potência detectou uma condição de sobrecorrente.
- O controle de malha fechada está parametrizado incorretamente.
- O motor está em curto-circuito ou falta de terra (frame).
- Operação U/f: Rampa de subida configurada muito baixa
- Operação U/f: Corrente nominal do motor é significativamente maior do que a do Motor Module.
- Alimentação: Correntes de alta descarga e pós-carga para queda de tensão.
- Alimentação: Correntes de pós-carga para sobretensão durante monitoramento e queda de tensão no DC link.
- Alimentação: Corrente de curto-circuito ao ligar em razão da perda do reator de comutação.
- Cabos de energia conectados incorretamente.
- Cabos de energia excederam o comprimento máximo
- Unidade de potência com defeito.
- Interrupção de fase da rede.

Outras causas para um dispositivo de comutação em paralelo (r0108.15 = 1):
- Uma unidade de potência foi desligada em razão de uma falha de aterramento.
- O controle de corrente em malha fechada é muito lento ou foi definido muito rápido.

Valor da falha (r0949, representação binária bit-a-bit):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.
Bit 3: Sobrecorrente no DC link.
Nota:
Valor da falha = 0 significa que a fase com sobrecorrente não foi reconhecida (ex. para o dispositivo Blocksize).

Resolução:
- Verificar os dados do motor - se necessário, fazer o comissionamento.
- Verificar a configuração do circuito do motor (estrela - triângulo)
- Operação U/f: aumentar a rampa de subida.
- Operação U/f: Verificar a atribuição das correntes nominais do motor e do Motor Module.
- Alimentação: Verificar a qualidade da rede de alimentação.
- Alimentação: Reduzir a carga do motor.
- Alimentação: Conexão da corrente do reator de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito ou falta de terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir a unidade de potência.
- Verificar as fases da rede de alimentação.

Para um dispositivo de comutação em paralelo (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar a configuração do controle de circulação de corrente de malha fechada (p7036, p7037).

230002 <Especificação do local>Módulo de potência: Tensão DC-Link sobretensão

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência detectou sobretensão no DC-Link.
- O motor retorna muita energia.
- A tensão de alimentação dos dispositivos é muito alta.
- Na operação com o Voltage Sensing Module (VSM) a atribuição de fases L1, L2, L3 no VSM é diferente da atribuição de fases no módulo de potência.
- Fase de rede interrompida.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão DC-Link no momento do disparo [0.1 V].

Resolução:
- aumentar o tempo de rampa de desaceleração.
- ativar o regulador de tensão de circuito intermediário (p1240).
- utilizar resistência de frenagem ou Active Line Module.
- aumentar o limite de corrente da alimentação ou utilizar um componente maior (para Active Line Module).
- verificar a tensão de conexão dos dispositivos.
- controlar e corrigir a atribuição de fases no VSM e na unidade de potência.
- verificar as fases de rede.

Veja também: p0210, p1240

230003 <Especificação do local>Módulo de potência: Tensão DC-Link subtensão

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência detectou subtensão no DC-Link.
- Queda de rede.
- A tensão de rede está abaixo do valor admissível.
- Queda ou falha da alimentação de rede.
- Fase de rede interrompida.

Nota:
O limite de monitoramento para subtensão no DC-Link é indicado no r0296.

Resolução:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar a alimentação de tensão e observar as mensagens de erro da alimentação de rede, se necessário.
- Verificar as fases de rede.
- Verificar o ajuste da tensão de alimentação (p0210).
- Dispositivos tipo booksize: Verificar o ajuste do p0278.

Nota:
O sinal de operacional da alimentação r0863 deve estar interligado com as respectivas entradas p0864 do acionamento.
Veja também: p0210

230004 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura do radiador do módulo de potência excedeu o valor limite permitido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.
- a frequência de pulsos está muito alta.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Temperatura [0.01 °C].

Resolução:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05000.
Veja também: p1800

230005 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobrecarga I2t

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A unidade de potência foi sobrecarregada(r0036 = 100%).
- A corrente nominal permitida na unidade de potência foi excedida por um tempo inadimissivelmente longo.
- O ciclo de carga admissível não foi mantido

Valor da falha (r0949, valor em decimal):
I2t [100% = 16384].

Resolução: - Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar as correntes nominais do motor e módulo de potência.
Veja também: r0036, r0206, p0307

230006 <Especificação do local>Módulo de potência: Thyristor Control Board

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O Thyristor-Control-Board (TCB) do Basic Line Module acusa uma falha.
- Não existe nenhuma tensão de rede.
- O contator de rede não está fechado.
- A tensão de rede está muito baixa.
- Freqüência de rede fora da faixa permitida (45 ... 66 Hz).
- Existe um curto-circuito no DC-Link.
- Existe uma falha à terra no DC-Link (durante a fase de pré-carga).
- O motor tem uma falha de curto-circuito ou isolamento (a partir de um inversor conectado no DC link).
- Alimentação de tensão do Thyristor Control Board fora da faixa nominal (5 ... 18 V) e tensão de rede > 30 V.
- Existe um erro interno no Thyristor-Control-Board.

Resolução: As falhas devem ser salvas na placa de controle do tiristor e devem ser reconhecidas. Para isto, a fonte de tensão da placa de controle dos tiristor deve estar ligada por pelo menos 10s!
- Verificar a tensão da rede de alimentação.
- Verificar ou energizar o contator de rede.
- Verificar o tempo de monitoramento e, se necessário, aumentar (p0857).
- Se necessário, observar mensagens/sinais adicionais da unidade de potência.
- Verificar o DC link quanto a curto-circuito ou falha de terra.
- Verificar se há falhas de curto-circuito ou de aterramento no motor.
- Avaliar LEDs de diagnóstico para a placa de controle do tiristor.

230008 <Especificação do local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A Control Unit não atualizou pontualmente o telegrama de setpoint cíclico para a unidade de potência. O número de erros consecutivos no sinal de conexão ativa excedeu o limite de falhas (p7789) toleradas definidas na unidade de potência.

Resolução: - para projetos com o objeto de drive VECTOR, verifique se p0117 = 6 foi definido na Control Unit.
- aumente o limite de falha (p7789).
- verifique o Motor Module e substitua se necessário.
Veja também: p0117

230010 <Especificação do local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo módulo de potência está danificada.

Os telegramas de valor nominal cíclicos da Control Unit não foram recebidas pontualmente pelo módulo de potência em pelo menos um ciclo.

Resolução: Verifique o Motor Module e substitua se necessário.

230011 <Especificação do local>Módulo de potência: Queda de fase de rede no circuito de corrente principal

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência excede a ondulação da tensão DC-Link do valor limite permitido.

Possíveis causas:

- Uma fase de rede falhou.
- As 3 fases de rede são assimétricas de maneira inadmissível.
- A capacidade do capacitor de tensão DC-Link forma uma frequência de ressonância com a indutância de rede e eventualmente o reator integrado no módulo de potência.
- O fusível de uma fase do circuito de corrente principal desarmou.
- Uma fase de motor falhou.
- para unidades de potência operadas em fase única, a potência ativa permissível foi excedida.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:

- Verificar os fusíveis do circuito elétrico principal.
- Verificar se uma carga monofásica não distorce as tensões de rede.
- A frequência de ressonância com a indutância de rede é dessintonizada através de um reator de linha inserido antes.
- Amortecer a frequência de ressonância com a indutância de rede ao passar para a compensação de tensão DC-Link no software (veja o p1810) ou para uma filtragem mais intensa (veja o p1806). No entanto, isso pode piorar a ondulação de torque no motor.
- Verificar os cabos de alimentação do motor.

230012 <Especificação do local>Unidade de potência: Sensor de temperatura do radiador, interrupção de fio

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A ligação para um sensor de temperatura na unidade de potência foi interrompida.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Nicho de módulo (encaixe eletrônico)
Bit 1: Ar de entrada
Bit 2: Inversor 1
Bit 3: Inversor 2
Bit 4: Inversor 3
Bit 5: Inversor 4
Bit 6: Inversor 5
Bit 7: Inversor 6
Bit 8: Retificador 1
Bit 9: Retificador 2
Bit 14: Descarga de ar do capacitor
Bit 15: Tomada de líquido

Resolução: Contatar o Technical Support.

230013 <Especificação do local>Unidade de potência: Curto circuito no sensor de temperatura

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sensor de temperatura da unidade de potência está em curto-circuito.
Valor da falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Slot para módulo (Slot eletrônicos)
Bit 1: Entrada de ar
Bit 2: Inversor 1
Bit 3: Inversor 2
Bit 4: Inversor 3
Bit 5: Inversor 4
Bit 6: Inversor 5
Bit 7: Inversor 6
Bit 8: Retificador 1
Bit 9: Retificador 2
Bit 14: Descarga de ar do capacitor
Bit 15: Entrada de líquido

Resolução: Contatar o Technical Support.

230015 <Especificação do local>Módulo de potência: Queda de fases nos cabos de motor

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma queda de fases nos cabos de alimentação do motor.
A mensagem também pode aparecer no seguinte caso:
- O motor está corretamente conectado, mas o controle de rotação está instável e por isso que se gera um torque oscilante.
Nota:
Nos módulos de potência tipo chassi não existe nenhum monitoramento de queda de fases.

Resolução: - Verificar os cabos de alimentação do motor.
- Verificar as configurações do controlador de rotação.

230016 <Especificação do local>Módulo de potência: Alimentação de carga desligada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão DC-Link é muito baixa.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão DC-Link no momento do disparo [0.1 V].

Resolução: - Ligar a alimentação da carga
- Verificar a rede de alimentação se necessário.

230017 <Especificação do local>Módulo de potência: Tensão de alimentação de 26.5 V com falha

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No acionamento habilitado detectou-se que a tensão de alimentação de 26.5 V para o Hydraulic Module está com falha (X271).
Faixa permitida: 26.0 ... 27.0 V
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor de tensão [0.1 V].

Resolução: - Verificar a tensão de alimentação de 26.5 V (X271).

230017 <Especificação do local>Módulo de potência: Limite de corrente do hardware acionado muitas vezes

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite de corrente do hardware na respectiva fase (veja A30031, A30032, A30033) foi acionado muitas vezes. O número de ultrapassagens permitido está em função do tipo do módulo de potência.
Para a alimentação aplica-se:
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Carga da alimentação muito grande.
- Voltage Sensing Module conectado incorretamente.
- Falta a bobina de comutação ou tipo incorreto.
- Módulo de potência com defeito.

Para o Motor Module aplica-se:
- O controle foi parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência.
- Os cabos de potência excedem o comprimento máximo permitido.
- Carga de motor muito elevada.
- Cabo de potência com defeito.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 3: Fase U
Bit 4: Fase V
Bit 5: Fase W
Bits adicionais:
Somente para solução de problemas internos da Siemens
Nota:
Valor de falha = 0 significa que a fase com limitação de corrente não é reconhecida (ex. para dispositivo de tamanho de bloco).

Resolução: Para a alimentação aplica-se o seguinte:
- Verificar as configurações do controlador e, se necessário, resetar e identificar o controlador (p0340 = 2, p3410 = 5).
- Reduzir a carga e eventualmente elevar a capacitância do DC-Link ou empregar uma alimentação maior.
- Verificar a conexão do Voltage Sensing Module opcional.
- Verificar a conexão e os dados técnicos da indutância de comutação (reator).
- Verificar os cabos de potência quanto a um curto-circuito ou uma falha à terra.
- Substituir o módulo de potência.

Para o Motor Module aplica-se o seguinte:
- Verificar os dados do motor e, se necessário, recalcular os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, executar uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- Verificar a forma de ligação do motor (estrela/triângulo).
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a um curto-circuito ou uma falha à terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir o módulo de potência.

230020 <Especificação do local>Módulo de potência: Configuração não é aceita

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa do erro: %1, Informação adicional: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: É exigida uma configuração que não é suportada pela unidade de potência.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: xxxx = Causa da falha, yyyy = Informação adicional (interno da Siemens)
xxxx = 0: A operação autônoma foi solicitada e não pode ser suportada.
xxxx = 1: O DRIVE-CLiQ-Timing solicitado não é permitido.
xxxx = 2: Foi detectado um PM260 com PS-ASIC de versão 2. Esta combinação não é suportada.
xxxx = 3: A inicialização não pôde ser encerrada com sucesso. Eventualmente, a Control Unit foi desconectada antes ou durante a inicialização do Power Module.
xxxx = 4: A combinação de unidade de potência e Control Unit ou Control Unit Adapter não é suportada.
xxxx = 5: A dinâmica de controlador de corrente mais elevada não é suportada.
xxxx = 6: Operação do Motor Module com essa Control Unit e versão de firmware não permitida.

Resolução: Para causa de falha = 0:
Se necessário, desativar a proteção de tensão interna ativa (p1231).
Para causa de falha = 1:
Atualizar o firmware na Control Unit ou alterar a topologia do DRIVE-CLiQ.
Para causa de falha = 2:
Substituir a unidade de potência por um PM260 com PS-ASIC de versão 3 (ou mais recente).
Para causa de falha = 3, 4:
Conectar a Control Unit ou Control Unit Adapter (CUAxx) em um Power Module compatível e executar POWER ON na Control Unit ou Control Unit Adapter.
Para causa de falha = 5:
- empregar uma unidade de potência da forma construtiva booksize.
- em um Double Motor Module, operar os dois controles de acionamento com o mesmo tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]). Caso contrário, a dinâmica de controlador de corrente mais elevada somente poderá ser ativada no acionamento que tiver o maior tempo de amostragem.
- se necessário, desativar a dinâmica de controlador de corrente (p1810.11 = 0). Após a desativação, realizar um novo cálculo do tempo morto de processamento e das amplificações de controlador (p0340 = 4). Otimizar o controlador de rotação, se necessário.
Para causa de falha = 6:
- usar um Motor Module adequado.
- usar a Control Unit com a versão de firmware aprovada.
Veja também: p0115, p1231, p1810

230021 <Especificação do local>Módulo de potência: Falha à terra

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A alimentação detectou uma falha de aterramento.
Possíveis causas:
- falha de aterramento nos cabos de alimentação.
- falha de aterramento no motor.
- CT com defeito.
- quando o freio fecha, isso faz com que o monitoramento de corrente DC do hardware responda.
- curto-circuito no resistor do sistema de frenagem.
- o controle de corrente circulante do loop fechado para dispositivos conectados em paralelo (r0108.15 = 1) está muito lento ou foi definido como muito rápido.

Observação:
Para unidades de alimentação, uma falha de aterramento também é emulada em r3113.5.
Valor de falha (r0949, interpretar decimal):
0:
- o monitoramento de corrente DC do hardware respondeu.
- curto-circuito no resistor do sistema de frenagem.

> 0:
Valor absoluto, amplitude total da corrente [20479 = r0209 * 1.4142].

Resolução:
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar o motor.
- Verificar o transformador de corrente.
- Verificar os cabos e contatos da conexão do freio (possível ruptura de fio).
- Verificar o resistor de frenagem.

Para dispositivos de manobra paralelos (r0108.15 = 1) também se aplica o seguinte:
- Verificar os limites do monitoramento de contato à terra (p0287).
- Verificar os ajustes do controle de corrente circular (p7036, p7037).

Veja também: p0287

230022 <Especificação do local>Módulo de potência: Monitoração U_ce

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Na unidade de potência foi acionada a monitoração da tensão de Coletor-Emissor (U_ce) do semicondutor.
Possíveis causas:
- Cabo de fibra óptica interrompido.

Falta alimentação de tensão na unidade de ativação do IGBT.
- Curto-circuito na saída da unidade de potência.
- Semicondutor defeituoso na unidade de potência

Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Curto-circuito na fase U
Bit 1: Curto-circuito na fase V
Bit 2: Curto-circuito na fase W
Bit 3: Ativação do emissor de luz com defeito
Bit 4: Interrupção do sinal de erro de soma U_ce
Veja também: r0949

Resolução:
- Verificar o cabo de fibra óptica e, se necessário, substituir.
- Verificar a alimentação do circuito de disparo do IGBT (24V).
- Verificar as conexões dos cabos de potência.
- Selecione o semicondutor defeituoso e o substitua.

230024 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Veja também: r0037

Resolução:
- Adaptar o ciclo de carga
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar os elementos do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro dos limites permitidos.
- Verificar a carga do motor
- Reduzir a frequência de pulso se esta é maior que a frequência de pulso nominal.

230025 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do chip

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura de chip do semicondutor excedeu o valor-limite permitido.
- O ciclo de carga permitido não foi cumprido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- A freqüência de pulsos está muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):
Diferença de temperatura entre radiador e chip [0.01 °C].

Resolução:
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Reduzir a freqüência de pulsos, quando maior que a freqüência de pulsos nominal.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05001.
Veja também: r0037

230027 <Especificação do local>Módulo de potência: Pré-carga do DC-Link, monitoração de tempo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Sinais de liberação: %1, estado: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O DC-Link do módulo de potência não pôde ser pré-carregado durante o tempo esperado.

1) Não há nenhuma tensão de rede presente.

2) O contator/interruptor de rede não está fechado.

3) A tensão de rede está muito baixa.

4) Tensão de rede ajustada incorretamente (p0210).

5) As resistências de pré-carga estão superaquecidas, pois foram realizadas muitas pré-cargas por unidade de tempo.

6) As resistências de pré-carga estão superaquecidas, pois a capacitância do DC-Link é muito alta.

7) As resistências de pré-carga estão superaquecidas, pois na falta de um "pronto para operar" (r0863.0) da unidade alimentadora a potência é tomada do DC-Link.

8) As resistências de pré-carga estão superaquecidas, pois o contator de rede estava fechado durante a descarga rápida do DC-Link pelo Braking Module.

9) Existe um contato à terra ou um curto-circuito no DC-Link.

10) A ativação de pré-carga eventualmente apresenta um defeito (apenas dispositivos tipo chassi).

11) A fonte está com defeito e/ou houve um desarme de fusível no Motor Module (apenas dispositivos tipo booksize).

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

yyyyxxxx hex:

yyyy = Estado do módulo de potência

0: Estado de falha (esperar pelo OFF e confirmação de falha).

1: Bloqueio de religação (esperar pelo OFF).

2: Sobretensão detectada -> Mudança de estado de falha.

3: Subtensão detectada -> Mudança em estado de falha.

4: Esperar abrir o contator de ponte -> Mudança em estado de falha.

5: Esperar abrir o contator de ponte -> Mudança em bloqueio de religação.

6: Esperar abrar o contator de bypass

7: Colocação em funcionamento.

8: Pronto para a pré-carga.

9: A pré-carga é iniciada, a tensão DC-Link é menor que a tensão mínima de ligação.

10: Pré-carga em andamento, tensão DC-Link, fim da pré-carga não detectada.

11: Esperar pelo fim do tempo de estabilização do contator principal depois de ser concluída a pré-carga.

12: Pré-carga concluída, pronto para habilitação de pulsos.

13: Detectada a ativação do terminal STO no módulo de potência.

xxxx = Faltam habilitações internas do módulo de potência (invertido e codificado por Bits, FFFF hex -> todas habilitações internas presentes)

Bit 0: A alimentação de tensão da ativação IGBT está desativada.

Bit 1: Detectado contato à terra.

Bit 2: Intervenção de corrente de pico.

Bit 3: I2t excedido.

Bit 4: Modelo térmico de sobretemperatura calculado.

Bit 5: (Radiador, módulo de ativação do módulo de potência) sobretemperatura medida.

Bit 6: Reservado.

Bit 7: Sobretensão detectada.

Bit 8: Módulo de potência concluiu a pré-carga, pronto para a habilitação de pulsos.

Bit 9: Falta o terminal STO.

Bit 10: Sobrecorrente detectada.

Bit 11: Curto-circuito do induzido ativo.

Bit 12: Erro de DRIVE-CLiQ ativo.

Bit 13: Identificada uma falha de Vce, transistor insaturado por sobrecorrente/curto-circuito.

Bit 14: Subtensão detectada.

Veja também: p0210

Resolução: Geralmente:
- verificar a tensão de rede nos terminais de entrada.
- verificar a configuração da tensão de rede (p0210).

Para dispositivos booksize:
- aguardar (cerca de 8 minutos) para que as resistências de pré-carga arrefeçam. Para esse propósito, de preferência desligar a alimentação da rede.

Para 5):
- observar a frequência de pré-carregamento permitida (consulte o manual apropriado).

Para 6):
- verificar a capacitância total do barramento CC e, se necessário, reduzir de acordo com a capacitância máxima permitida do barramento CC (consulte o manual correspondente).

Para 7):
- interconectar o sinal de pronto da alimentação (r0863.0) à lógica de habilitação das unidades propulsoras conectados a esse barramento CC.

Para 8):
- verificar a interconexão do contator de rede externo. O contator de rede deve estar aberto durante a descarga rápida do barramento CC.

Para 9):
- verifique o barramento CC quanto a falta à terra ou curto-circuito.

Para 11):
- verificar a tensão do barramento CC da alimentação (r0070) e os Motor Modules (r0070).

Se a tensão do barramento CC gerada pela alimentação (ou externamente) não for exibida nos Motor Modules (r0070), então há um erro de fusível no Motor Module.

Veja também: p0210

230030 <Especificação do local>Módulo de potência: Alarme sobretemperatura interna

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura no compartimento interno do inversor excedeu o valor limite de temperatura permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):

Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:
- utilização possível de um ventilador adicional.
- verifique se a temperatura ambiente está na faixa permitida.

Aviso:

Este alarme é automaticament rmovido uma vez que o limite de temperatura permissível esteja em menos de 5K.

230031 <Especificação do local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase U

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase U. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de força.
- Os cabos de força excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Unidade de potência defeituosa

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para um Power Module, o hardware responde à limitação de corrente das fases U, V ou W

Resolução:
- verifique os dados do motor e, se necessário, recalcule os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, execute uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- verifique a configuração de circuito de motor (estrela/triângulo).
- verifique a carga do motor.
- verifique as conexões de cabo de potência.
- verifique os cabos de potência para curto-circuito ou falha de aterramento.
- verifique o comprimento dos cabos de potência.

230032 <Especificação do local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase V. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência
- Os cabos de potência excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito na unidade de potência.

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para uma Power Module, o hardware responde a limitação da corrente nas fases U, V ou W

Resolução:
- verifique os dados do motor e, se necessário, recalcule os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, execute uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- verifique a configuração do circuito de motor (estrela/triângulo).
- verifique a carga do motor.
- verifique as conexões do cabo de potência.
- verifique os cabos de potência para curto-circuito ou falha de aterramento.
- verifique o comprimento dos cabos de potência.

230033 <Especificação do local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase W

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Limite de corrente de Hardware para resposta da fase W. O pulso nesta fase é desativado por um período de pulso.
- Controle de malha-fechada está parametrizado incorretamente.
- Falha no motor ou nos cabos de potência
- Os cabos de potência excederam o comprimento máximo permitido.
- Carga do motor muito alta.
- Defeito na unidade de potência.

Nota:
O alarme A30031 sempre ocorre se, para uma Power Module, o hardware responde a limitação da corrente nas fases U, V ou W

Resolução:
- verifique os dados do motor e, se necessário, recalcule os parâmetros do controlador (p0340 = 3). Como alternativa, execute uma identificação de dados do motor (p1910 = 1, p1960 = 1).
- verifique a configuração do circuito de motor (estrela/triângulo).
- verifique a carga do motor.
- verifique as conexões do cabo de potência.
- verifique os cabos de potência para curto-circuito ou falha de aterramento.
- verifique o comprimento dos cabos de potência.

230034 <Especificação do local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O limiar de advertência para sobretemperatura do compartimento interno foi atingido.
Se a temperatura do compartimento interno continuar a subir até o limiar de falha, então a falha F30036 será emitida.
- a temperatura ambiente pode estar muito alta.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.

Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: sobreaquecimento na área da eletrônica de controle.
Bit 1 = 1: sobreaquecimento na área da eletrônica de potência.
Bit 2 = 1: sobreaquecimento na área do processador.
Bit 3 = 1: sobreaquecimento na área do processador.
Bit 4 = 1: sobreaquecimento com ventilador interno defeituoso.
Bit 5 = 1: sobreaquecimento do ar de entrada.

Resolução:
- Verificar a temperatura ambiente.
- Verificar o ventilador do interno da unidade.

230035 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Temperatura do ar de entrada do módulo de potência excedeu o valor limite permitido.
Para módulos de potência refrigerados a ar o limite é de 55 °C.
- Temperatura ambiente muito alta.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Resolução: - Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05002.

230036 <Especificação do local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura no compartimento interno do conversor excedeu o limite permitido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente alta demais.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: sobreaquecimento na área da eletrônica de controle.
Bit 1 = 1: sobreaquecimento na área da eletrônica de potência.
Bit 2 = 1: sobreaquecimento na área do processador.
Bit 3 = 1: sobreaquecimento na área do processador.
Bit 4 = 1: sobreaquecimento com ventilador interno defeituoso.
Bit 5 = 1: sobreaquecimento do ar de entrada.

Resolução: - verificar o ventilador do compartimento interno.
- verificar as mantas do ventilador.
- verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada após ficar abaixo do valor limite de temperatura permitido menos 5 K.

230037 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura no retificador do módulo de potência excedeu o limite de temperatura permitida.
- Ventilação insuficiente, falha no ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
- Falha na fase da rede.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Temperatura [0.01 °C].

Resolução: - Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.
- Verificar as fases de rede.
Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite do alarme A05004.

230038 <Especificação do local>Módulo de potência: Monitoração do ventilador do capacitor

Objeto de acionamento: B_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O ventilador do capacitor acusa um sinal de falha.

Resolução: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230039 <Especificação do local>Módulo de potência: Falha do ventilador do capacitor

Objeto de acionamento: B_INF_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O ventilador do capacitor falhou.

Resolução: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230040 <Especificação do local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O limite de subtensão da alimentação de tensão de 24 V para o módulo de potência excedeu por mais de 3 ms.
Nota:
- Para módulos de potência tipo booksize o limite de subtensão é de 15 V.
- Para todos os demais módulos de potência o limite subtensão depende de cada módulo de potência e não é indicado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de 24 V [0.1 V].

Resolução: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230040 <Especificação do local>Módulo de potência: Subtensão de 24/48 V

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Canal: %1, tensão: %2 [0.1 V]

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O limite de subtensão da alimentação de tensão de 24 V para o módulo de potência excedeu por mais de 3 ms.
Nota:
- Para módulos de potência tipo booksize o limite de subtensão é de 15 V.
- Para CU310-2, CUA31 e CUA32 o limite de subtensão é de 16 V.
- Para todos os demais módulos de potência (p. ex. S120M) o limite subtensão depende de cada módulo de potência e não é indicado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxxxx hex: yy = Canal, xxxx = Tensão [0.1 V]
yy = 0: Alimentação de tensão de 24 V
yy = 1: Alimentação de tensão de 48 V

Resolução: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230041 <Especificação do local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V, alarme

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
Somente para diagnóstico de falha interno da Siemens.

Resolução: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230041 <Especificação do local>Módulo de potência: Subtensão de 24/48 V, alarme

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Canal: %1, tensão: %2 [0.1 V]

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
yyxxxx hex: yy = canal, xxxx = tensão [0.1 V]
yy = 0: alimentação de energia 24 V
yy = 1: alimentação de energia 48 V

Resolução: - verifique a alimentação de tensão do módulo de potência.
- execute o POWER ON nos componentes (desligar/ligar).

230042 <Especificação do local>Módulo de potência: O ventialdor alcançou as horas máximas de operação

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo máximo de operação de pelo menos um ventilador será logo alcançado ou já foi excedido.
Valor de falha (r2124, interpretar como binário):
Bit 0 = 1:
O ventilador de radiador alcançará o tempo máximo de operação em 500 horas. Depois de 500 horas terem sido excedidas,o bit 0 é retirado e o bit 2 é colocado em valor de alarme.
Bit 1: 1
O contador de desgaste do ventilador do radiador atingiu 99%. A vida útil restante é de 1%. Depois de 1% ter passado, o bit 1 é retirado e o bit 2 é colocado no valor de alarme.
Bit 2 = 1:
O contador de horas de operação do ventilador do radiador passou do tempo máximo de operação - e/ou o contador de desgaste passou de 100%.
Bit 8 = 1:
O contador de horas de operação do ventilador dentro do dispositivo alcançará o tempo máximo de operação em 500 horas. Depois de 500 horas terem passado, o bit 8 é retirado e o bit 10 é colocado no valor de alarme.
Bit 10 = 1:
O contador de horas de operação do ventilador dentro do dispositivo alcançou o tempo máximo de operação.

Resolução: Para o ventilador envolvido, realize o seguinte:
- substitua o ventilador.
- reinicie o contador de horas de operação (p0251, p0254).
Veja também: p0251, p0252, p0254, r0277

230043 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de 24 V [0.1 V].

Resolução: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230043 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretensão de 24/48 V

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Canal: %1, tensão: %2 [0.1 V]

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite mais baixo foi violado.
Falha (r0949, representação decimall):
yyxxxx hex: yy = channel, xxxx = voltage [0.1 V]
yy = 0: alimentação de energia 24 V
yy = 1: alimentação de energia 48 V

Resolução: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230044 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V, alarme

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Para a alimentação de energia de unidade de potência, o limite mais alto foi violado.
Alarme (r2124, representação decimall):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230044 <Especificação do local>Módulo de potência: Sobretensão de 24/48 V, alarme

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Canal: %1, tensão: %2 [0.1 V]
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Para a alimentação de energia da unidade de potência, o limite superior foi violado.
Alarme (r2124, representante hexadecimall):
yyxxxx hex: yy = canal, xxxx = tensão [0.1 V]
yy = 0: fornecimento de energia 24 V
yy = 1: fornecimento de energia 48 V
Resolução: Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.

230045 <Especificação do local>Módulo de potência: Alimentação com subtensão

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Falha na fonte de tensão da unidade de potência.
- O monitor de tensão mostra uma falha de baixa tensão no módulo
Para CU31x aplica-se o seguinte:
- O monitoramento da tensão na placa DAC mostra uma falha de baixa tensão no módulo
Resolução: - Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.
- realize um POWER ON (desligar/ligar) para o componente.
- substitua o módulo se necessário.

230045 <Especificação do local>Módulo de potência: Alimentação com subtensão

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Falha na alimentação de energia na unidade de potência.
- O monitor de tensão envia sinais de uma falha de subvoltagem no módulo.
O seguinte se aplica para CU31x:
- o monitoramento de tensão na placa DAC envia sinais de uma falha de subtensão no módulo.
Para S120M, o seguinte se aplica:
- Esta mensagem é exibida para subtensão ou sobretensão.

Resolução: - Verifique a alimentação de energia da unidade de potência.
- realize um POWER ON (desligar/ligar) para o componente.
- substitua o módulo se necessário.

230046 <Especificação do local>Módulo de potência: Alarme de subtensão

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Antes do último reinício, ocorreu um problema na alimentação do módulo de potência.
O monitoramento de tensão na FPGA interna da PSA sinalizou uma falha de subtensão no módulo.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Somente o diagnóstico interno de falhas da Siemens.

Resolução: - Verificar a fonte de 24V DC na unidade de potência.
- Ligue a fonte (powe off/on).
- Substitua o módulo se necessário.

230046 <Especificação do local>Módulo de potência: Alarme de subtensão

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Antes da última reinicialização, ocorreu um problema na fonte de alimentação da unidade de alimentação.
O monitor de tensão no FPGA interno do PSA sinaliza uma falha de subtensão no módulo.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Registrar valor do registro de falha de tensão.

Resolução: - Verificar a fonte de 24V DC na unidade de potência.
- Ligue a fonte (powe off/on).
- Substitua o módulo se necessário.

230047 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Fluxo de líquido refrigerante muito pequeno

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O fluxo do sistema de refrigeração ficou abaixo do limite mínimo de falha.

Resolução: - Verifique os sinais de resposta e a atribuição de parametrização (p0260 ... p0267).
- Verifique a alimentação do líquido refrigerante.
- Verifique a condutividade térmica do resfriador.
- Verifique a concentração refrigerante.

230048 <Especificação do local>Unidade de potência: ventilador do radiador com defeito

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O sinal de feedback do ventilador indica uma falha.
- Ventilador defeituoso.
- Ventilador travado
- Sinal de feedback impreciso.
- alimentação do ventilador interrompida (somente para r0193.13=1 e ventilador do radiador)

Valor de alarme (r2124, interpretar como binário):

Bit 0 = 1: ventilador do radiador

Bit 1 = 1: ventilador dentro do dispositivo

Nota:

- para a versão de firmware < 5.1 da unidade de potência, o valor do alrme é sempre 0. O alarme refere-se então ao ventilador do radiador.
- para r0193.13 = 1, a falha F30058 é mostrada ao invés do alarme para ventiladores de radiador, se os pulsos forem bloqueados ou se ocorrer falha dentro de 10 s depois de o ventilador funcionar quando os pulsos forem habilitados.
- para r0193.13 = 1, a falha F30059é mostrada ao invés deste alarme para ventiladores dentro da unidade, se a temperatura de entrada de ar (r0037[3]) passou de determinado limite.

Resolução:
- verifique o ventilador envolvido.
- s necessário, substitua o ventilador
- verifiue a alimentação do e se necessário ligue (somente para r0193.13=1 e ventilador do radiador).

Note:

Se o alarme tiver sido retirado, isso não necessariamente significa que a causa da falha foi resolvida. É também possível que o software tenha desligado oventilador, e portanto não pode mais avaliar o sinal de resposta.

230049 <Especificação do local>Unidade de Potência: Ventilador interno defeituoso

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O ventilador interno falhou

Resolução: Verificar o ventilador interno e substituir se necessário.

230050 <Especificação do local>Unidade de Potência: Fonte de 24V com sobretensão.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O monitor de tensão sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.

Resolução:
- Verificar a fonte de alimentação de 24V.
- Substituir o módulo se necessário.

230051 <Especificação do local>Módulo de potência: Detectado curto-circuito no freio de parada do motor

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi detectado um curto-circuito nos terminais do freio de parada do motor.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: - Verificar o freio de parada do motor quanto a um curto-circuito.
- Verificar a conexão e o cabo para o freio de parada do motor.

230052 <Especificação do local>Dados EEPROM incorretos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Erro nos dados da EEPROM do módulo da unidade de potência.
Valor da falha (r0949, representação decimall):
0, 2, 3, 4:
Os dados lidos da EEPROM do módulo da unidade de potência estão incorretas.
1:
Dados da EEPROM não são compatíveis com o firmware da aplicação da unidade de potência.
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: Para o valor de falha = 0, 2, 3, 4:
Substituição do módulo de potência ou atualização dos dados de EEPROM.
Para o valor de falha = 1:
Para CU31x e CUA31 aplica-se o seguinte:
Atualização do Firmware \SIEMENS\SINAMICS\CODE\SAC\cu31xi.ufw (cua31.ufw)

230053 <Especificação do local>FPGA defeituosa

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Os dados FPGA do módulo de potência estão com erros. Isso pode ser causado por exemplo quando uma atualização de firmware é interrompida.
Resolução: Substituição do módulo de potência ou atualização dos dados de FPGA atualizando o firmware.
Nota:
Atualize o firmware novamente se este erro ocorrer após atualizar o firmware.

230054 <Especificação do local>Unidade de potência: Baixa tensão na abertura do freio

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao ser aberto o freio detecta-se que a tensão de alimentação é menor que 21.4V.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão de alimentação está com falha [0.1 V].
Exemplo:
Valor de advertência = 195 --> Tensão = 19.5 V

Resolução: Verifique a tensão 24V para estabilidade e valor.

230055 <Especificação do local>Módulo de potência: Pulsador de frenagem com sobrecorrente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No pulsador de frenagem ocorreu uma sobrecorrente.

Resolução: - Verificar se a resistência de frenagem está em curto-circuito.
- Verificar na resistência de frenagem externa se a resistência pode ter sido dimensionada muito pequena.
Nota:
O pulsador de frenagem, depois de ser confirmada a falha, somente será liberado com a habilitação de pulsos.

230057 <Especificação do local>Módulo de potência: Assimetria de rede

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foram constatadas frequências na tensão DC-Link que sugerem uma assimetria de rede ou a falha de uma fase de rede.
Possivelmente também se trata da falha de uma fase de motor.
A falha F30011 é sinalizada no máximo dentro de 5 minutos se o alarme estiver pendente.
A duração exata depende do tipo de módulo de potência e das respectivas frequências. Além disso, no caso dos módulos de potência do tipo booksize e chassi, a duração também depende de quanto tempo que o alarme está pendente.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - Verificar a conexão dos cabos de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de motor.
Se não houver nenhuma queda de fase da rede ou do motor, trata-se de uma assimetria de rede.
- Reduzir a potência para evitar a falha F30011.

230058 <Especificação do local>Unidade de potência: Ventilador de calor defeituoso

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sinal de feedback do ventilador de calor indica uma falha.
- Ventilador defeituoso.
- Ventilador travado
- Sinal de feedback impreciso.
- alimentação do ventilador interrompida (somente para r0193.13=1).

Resolução: - verificar o ventilador do dissipador de calor e substituir, se necessário.
- verificar a alimentação de tensão do ventilador e ligar, se necessário (somente para r0193.13 = 1)
- se um ventilador externo com mensagem de retorno for usado em um S120 Combi, verificar sua fiação (X12.2 ou X13.2).
Notas:
- se um ventilador externo sem mensagem de retorno for usado em um S120 Combi, a fiação do terminal de retorno na unidade de potência com massa deve ser verificada e, se necessário, ajustada (X12.1 / 2 ou X13.1 / 2).
- se a falha puder ser confirmada, isso não significa necessariamente que a causa da falha foi eliminada. Isso também pode ser devido ao fato de que o software desligou o ventilador e, portanto, não pode mais avaliar a mensagem de retorno.

230059 <Especificação do local>Unidade de Potência: Ventilador interno defeituoso

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O ventilador interno do módulo de potência falhou ou pode estar com um defeito.

Resolução: Verificar o ventilador interno e substituir se necessário.
Nota:
- se a falha puder ser reconhecida, isso não significa necessariamente que a causa da falha foi resolvida. É também possível que o software tenha desligado o ventilador e portanto não pode mais avaliar o sinal de resposta.

230060 <Especificação do local>Contator de pré-carga, monitoramento de estado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um sinal de resposta para o contador de pré-carga (ALM, SLM, BLM díodo) no contador de linha (BLM tiristor) interconectado e o monitoramento ativado.
Após ligar/desligar o contator, um sinal correto de resposta não foi recebido dentro do tempo de monitoramento ajustado em p0255[0, 2].
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0: Tempo de ajustado em p0255[0, 2] foi excedido quando o contator foi ligado/desligado.
Bit 1: Contator de pré-carga foi aberto durante a pré-carga ou no modo de alimentação (BLM tiristor).
Bit 2: Contator de pré-carga foi ligado no estado OFF ou durante a operação de alimentação.

Resolução: - Verificar o o tempo de monitoramento configurado p0255[0, 2].
- Verificar os cabos e ativação do contator.
- Substituir o contator.
Veja também: p0255

230061 <Especificação do local>Monitoramento do contator bypass

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um sinal de resposta para o contador bypass está interconectado e o monitoramento ativado.
Após ligar/desligar o contator, um sinal correto de resposta não foi recebido dentro do tempo de monitoramento ajustado em p0255[1, 3].
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0: Tempo de ajustado em p0255[1, 3] foi excedido quando o contator foi ligado/desligado.
Bit 1: Contator bypass foi aberto na operação.
Bit 2: Contator bypass foi ligado no estado OFF ou durante a pré-carga.

Resolução: - Verificar o o tempo de monitoramento configurado p0255[1, 3].
- Verificar os cabos e ativação do contator.
- Substituir o contator.
Veja também: p0255

230066 <Especificação do local>Unidade de potência: temperatura muito alta, descarga de ar do capacitor de alarme

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O ar descarregado do capacitor de link de corrente contínua passou do limite do alarme.
- temperatura ambiente alta demais.
- refrigeração insuficiente, falha no ventilador.
Valor de alarm (r2124, interpretar como decimal):
Temperatura ao atingir o limite de alarme [0.01 °C].
Nota:
Se a operação estiver inalterada, o valor de limite permissível pode ser excedido. Neste caso, a falha F30067 é fornecida e os pulsos são bloqueados.

Resolução: - verifique se o ventilador está funcionando.
- verifique os elementos do ventilador.
- verifique se a temperatura ambiente está no intervalo permitido.
Nota:
O alarme somente para quando estiver abaixo do limite de alarme - e com a histerese correspondente.

230067 <Especificação do local>Unidade de potência: temperatura muito alta, descarga de ar do capacitor de falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O ar descarregado do capacitor de link de corrente contínua passou do limite do alarme.
- temperatura ambiente alta demais.
- refrigeração insuficiente, falha no ventilador.
Valor de alarm (r0949, interpretar como decimal):
Temperatura ao atingir o limite de alarme [0.01 °C].

Resolução: - verifique se o ventilador está funcionando.
- verifique os elementos do ventilador.
- verifique se a temperatura ambiente está no intervalo permitido.
Nota:
O alarme somente para quando estiver abaixo do limite de alarme - e com a histerese correspondente (5 K).

230068 <Especificação do local>Unidade de potência: dissipador de calor do inversor de subtemperatura

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura atual do dissipador de calor do conversor está abaixo do valor mínimo permitido.
Causas possíveis:
- a unidade de potência é operada a uma temperatura ambiente abaixo da faixa permitida.
- a avaliação do sensor de temperatura está com defeito.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Temperatura do dissipador de calor no conversor [0.1 ° C].

Resolução:
- certifique-se de ter temperaturas ambientes mais altas.
- substitua a unidade de potência.

230070 <Especificação do local>O ciclo solicitado pelo módulo de potência não é suportado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um ciclo requerido não é suportado pela unidade de potência.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
0: O ciclo de controle de corrente não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: Problema de controle interno (distância muito pequena entre os instantes RX e TX).
3: Problema de controle interno (TX breve instante).

Resolução: O módulo de potência oferece suporte apenas para os seguintes ciclos:
62.5 µs, 125 µs, 250 µs e 500 µs
Para o valor de falha = 0:
Ajuste de um ciclo de controle de corrente permitido.
Para o valor de falha = 1:
Ajuste de um ciclo DRIVE-CLiQ permitido.
Para o valor de falha = 2, 3:
Consultar o fabricante (possível versão incompatível de Firmware).

230071 <Especificação do local>Nenhum novo valor real recebido do módulo de potência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número do valor atual de telegrama do módulo de potência que falhou excedeu o número permitido.

Resolução: Verificar a interface (ajustes e travamento) para o módulo de potência.

230072 <Especificação do local>Não é possível transmitir mais nenhum setpoint ao módulo de potência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para CU31x e CUA31 aplica-se o seguinte:
Mais do que um telegrama nominal não foi capaz de ser transferido para o módulo de potência.

Resolução: Para CU31x e CUA31 temos:
Verificar a interface (ajuste e fixação) com o módulo de potência.

230073 <Especificação do local>Processamento de valores reais / nominais não está mais sincronizado.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comunicação com o módulo de potência não está mais sincronizada com o ciclo de controle de corrente.

Resolução: Esperar até o restabelecimento da sincronização.

230074 <Especificação do local>Erro de comunicação entre a Control Unit e o Power Module

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Entre a Control Unit (CU) e o Power Module (PM) não é mais possível estabelecer uma comunicação pela interface. A CU pode ter sido desconectada ou conectada incorretamente.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
0 hex:
- uma Control Unit com fornecimento externo de 24V foi desconectada durante a operação do Power Module.
- com o Power Module desligado, o fornecimento externo de 24V para a Control Unit foi interrompido por um tempo.
1 hex:
A Control Unit foi desconectada durante a operação do Power Module, mesmo com os monitoramentos de movimento seguros sem encoder habilitados. Isso não é suportado. Após a Control Unit ser reconectada, não foi mais possível estabelecer nenhuma comunicação como Power Module durante a operação.
20A hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module que possui um código diferente.
20B hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module que possui o mesmo código, mas um número de série diferente.
601 hex:
A Control Unit foi conectada em um Power Module, cuja classe de potência/desempenho (dispositivo tipo chassi) não é suportada.

Resolução: Conectar novamente a Control Unit (CU) ou a Control Unit Adapter (CUAxx) no Power Module de origem e prosseguir com a operação. Se necessário, executar um POWER ON na CU ou na CUA.

230075 <Especificação do local>A configuração do módulo de potência falhou

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma falha de comunicação durante a configuração da unidade de potência através da Control Unit. A causa não está clara.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0:
A inicialização do filtro de saída falhou.
1:
A ativação/desativação da função regenerativa falhou.
2:
A ativação/desativação da função chopper falhou.

Resolução: - Confirmar a falha e continuar a operação.
- Se a falha ocorrer novamente, executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Se necessário, substituir o módulo de potência.

230076 <Especificação do local>Unidade de potência: advertência de resistência de frenagem interna de sobrecarga térmica

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A energia absorvida da resistência de frenagem interna atingiu o limiar de advertência de 80%. Se a unidade de potência continuar operando como um gerador, isso pode levar ao alcance do limiar de desligamento. Para evitar o sobreaquecimento da resistência de frenagem, o uso da resistência de frenagem é então desabilitado e a advertência A30077 é emitida.
Valor do advertência (r2124, interpretar como decimal):
Energia absorvida da resistência de frenagem [Ws].

Resolução: Reduzir a potência regenerativa.
Nota:
No caso de acoplamento de barramento CC, a potência regenerativa de todas as unidades de potências acopladas deve ser levada em consideração.

230077 <Especificação do local>Unidade de potência: resistência de frenagem interna de sobrecarga térmica

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A resistência de frenagem interna está sobrecarregada termicamente. Portanto, seu uso foi suspenso.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Energia absorvida da resistência de frenagem [Ws].

Resolução: Reduzir a potência regenerativa.
Nota:
- uma vez que a resistência de frenagem interna tenha sido recuperada termicamente, ela será ativada para uso posterior.
- no caso de acoplamento de barramento CC, a potência regenerativa de todas as unidades de potência acopladas deve ser levada em consideração.

230078 <Especificação do local>Unidade de potência: ventilador com defeito ou reator de rede superaquecido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O monitoramento da temperatura da resistência de frenagem interna ou do reator de rede respondeu. Além da reação DESL2, o uso da resistência de frenagem interna também foi bloqueado.
Nota:
- o sobreaquecimento da resistência de frenagem interna só pode ser acionada por uma falha do ventilador.
- o sobreaquecimento do reator de rede pode ocorrer no caso do acoplamento de barramento CC se a potência do motor alimentada no barramento CC estiver distribuída de forma desigual entre os retificadores das unidades de potência.

Resolução:
- verificar o ventilador do conversor e substituir, se necessário.
- reduzir a potência do motor.

230079 <Especificação do local>Módulo de potência: em relação à tensão de alimentação, a tensão do DC Link é muito alta

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O alarme é acionado se as seguintes condições ocorrerem simultaneamente:
1. A tensão de alimentação do dispositivo (p0210) for reduzida.
2. Uma tensão DC Link estiver presente e for muito alta em relação à nova tensão de alimentação.
Pré-carga de DC link não pode ser concluída, pois isso colocaria outros componentes do conversor em risco.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Valor da tensão ao qual a tensão DC Link precisa ser reduzida temporariamente para que a pré-carga seja concluída [V].
Veja também: p0210

Resolução: No mínimo, reduza a tensão do DC Link à tensão especificada no valor do alarme.
Nota:
O alarme é retirado automaticamente se a tensão do DC Link cair abaixo da tensão especificada no valor do alarme.
Falha F07802 é acionada se houver uma tentativa de ativar os pulsos mesmo havendo um alarme ativo.

230080 <Especificação do local>Módulo de potência: Corrente aumentando muito rapidamente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A unidade de potência detectou uma taxa excessiva de aumento da taxa de sobretensão.
- Controle de malha-aberta está parametrizada incorretamente.
- Motor está em curto-circuito ou com falha de terra (frame).
- Operação U/f: Rampa de subida com valor muito baixo.
- Operação U/f: Corrente nominal do motor muito maior que a do módulo de potência.
- Alimentação: Correntes de alta descarga e pós-carga para queda de tensão.
- Alimentação: Correntes de pós-carga para sobretensão durante monitoramento e queda de tensão no DC link.
- Alimentação: Corrente de curto-circuito ao ligar devido perda do reator de rede.
- Cabos de energia não estão conectados corretamente.
- Cabos de energia excederam o comprimento máximo permitido.
- Unidade de potência defeituosa.

Causas adicionais para dispositivos de comutação em paralelo (r0108.15 = 1):
- A unidade de potência foi desligada devido a uma falha de terra.
- O controle de malha fechada de corrente de circulação é muito lento ou foi definido como muito rápido.

Valor da falha (r0949, representação binária bit-a-bit):
Bit 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W

Resolução:
- Verificar os dados do motor - se necessário, fazer o comissionamento.
- Verificar a configuração do circuito do motor (estrela - triângulo)
- Operação U/f: Aumentar a rapa de subida
- Operação U/f: Verificar assimetria entre corrente nominal do motor e unidade de potência.
- Alimentação: Verificar a qualidade da rede de alimentação.
- Alimentação: Reduzir a carga do motor.
- Alimentação: Corrigir a conexão do reator de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito e falha de terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir a unidade de potência.

Para equipamento em comutação paralela (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar os ajustes do controle de malha-fechada da corrente de circulação (p7036, p7037).

230081 <Especificação do local>Power Unit: Chaveando operações com muita frequência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A Power Unit executou muitas operações de chaveamento para limitação de corrente.
- controle a malha fechada está parametrizado incorretamente.
- motor tem um curto circuito ou falha de aterramento (frame).
Operação U/f: Valor da rampa de subida muito baixo/
Operação U/f: corrente calculada do motor muito maior que aquela do Power Unit.
- Alimentação: Alto descarregamento e corrente de pós-carregamento para queda de tensão.
- Alimentação: Altas correntes de pós-carregamento para sobrecarga quando há queda na tensão do motor e no DC link.
- Alimentação: Correntes de curto-circuito na energização devido perda da linha do reator.
- cabos de energização não estão conectados corretamente.
- cabos de energização excederam o comprimento máximo permitido.
Power Unit defeituosa.
Causas adicionais para um dispositivo de chaveamento paralelo (r0108.15 = 1):
A Power Unit desligou devido a uma falha de aterramento.
O controle de circulação de corrente de malha fechada é também muito baixo ou foi habilitada muito rapidamente.
Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Resolução:
- Verificar os dados do motor - se necessário, fazer o comissionamento.
- Verificar a configuração do circuito do motor (estrela - triângulo)
- Operação U/f: Aumentar a rapa de subida
- Operação U/f: Verificar assimetria entre corrente nominal do motor e unidade de potência.
- Alimentação: Verificar a qualidade da rede de alimentação.
- Alimentação: Reduzir a carga do motor.
- Alimentação: Corrigir a conexão do reator de rede.
- Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar os cabos de potência quanto a curto-circuito e falha de terra.
- Verificar o comprimento dos cabos de potência.
- Substituir a unidade de potência.
Para equipamento em comutação paralela (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar os ajustes do controle de malha-fechada da corrente de circulação (p7036, p7037).

230082 <Especificação do local>Unidade de potência:fluxo de volume do líquido de arrefecimento muito baixo do limiar de advertência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O fluxo de volume é muito baixo e ficou abaixo do limiar de advertência especificado. Se o fluxo de volume ainda estiver muito baixo após um tempo especificado, então a falha F30083 será emitida.

Resolução:
- verificar o fluxo de volume do líquido de arrefecimento.
- verificar a condutividade térmica do líquido de arrefecimento.
- verificar a razão da mistura do líquido de arrefecimento.

230083 <Especificação do local>Unidade de potência: limiar de falha do fluxo de volume do líquido de arrefecimento muito baixo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828

Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O fluxo de volume é muito baixo e ficou abaixo do limiar de falha especificado.
Resolução: - verificar o fluxo de volume do líquido de arrefecimento.
- verificar a condutividade térmica do líquido de arrefecimento.
- verificar a razão da mistura do líquido de arrefecimento.

230086 <Especificação do local>Unidade de potência: a temperatura do líquido de arrefecimento excedeu o limiar de advertência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A temperatura do líquido de arrefecimento excedeu o limiar de advertência especificado.
Se a temperatura do líquido de arrefecimento aumentar até o limiar de falha especificado, a falha F30087 será emitida.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Temperatura do líquido de arrefecimento.
Resolução: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

230087 <Especificação do local>Unidade de potência: a temperatura do líquido de arrefecimento excedeu o limiar de falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura do líquido de arrefecimento excedeu o limiar de falha especificado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Temperatura do líquido de arrefecimento.
Resolução: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

230105 <Especificação do local>LT: Determinação de valor atual com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No Power Stack Adapter (PSA) foi detectado pelo menos um canal de valor atual com erro.
Os canais de valor atual com erros são indicados no parâmetro de diagnose a seguir.
Resolução: Avaliar parâmetro de diagnose.
Para o canal de valor atual que está com erro, verificar e eventualmente substituir os componentes.

230314 <Especificação do local>Módulo de potência: Alimentação de 24 V sobrecarregada através do PM

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A alimentação de 24 V através do Power Module (PM) está sobrecarregada.
Não foi conectada uma alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

Resolução: Conectar a alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

230315 <Especificação do local>Módulo de potência: Alimentação de 24 V sobrecarregada através do PM

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A alimentação de 24 V através do Power Module (PM) está sobrecarregada.
Não foi conectada uma alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

Resolução: Conectar a alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

230502 <Especificação do local>Módulo de potência: DC-Link, sobretensão

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A fonte de alimentação detectou sobretensão no DC link com uma inibição de pulso.
- tensão de alimentação de dispositivo muito alta.
- reator de rede dimensionado incorretamente.
Alarme (r0949, representação decimall):
Tensão do DC link [1 bit = 100 mV].
Veja também: r0070

Resolução: - Verificar a tensão do dispositivo (p0210).
- Verificar o dimensionamento do reator de linha.
Veja também: p0210

230600 <Especificação do local>SI P2: STOP A ativado

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função integrada no acionamneto "Safety Integrated" para monitoramento do canal 2 detectou uma falha e iniciou um STOP A (STO viasinal de desligamento de segurança do canal de monitoramento 2).
- procedimento de verificação forçada (parada de teste) da via de sinal de desligamento de segurança do canal de monitoramento 2 sem sucesso.
- resposta subsequente à falha F30611 (defeito em um canal de monitoramento).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: solicitação de parada da Control Unit.

1005: STO ativo apesar de o STO não estar selecionado ou um STOP A interno não estar presente.

1010: STO inativo apesar de o STO estar selecionado ou um STOP A interno estar presente.

9999: Resposta subsequente à falha F30611.

Resolução:
- selecionar Safe Torque Off (Retirada Segura de Torque) e retirar a seleção novamente.
- fazer a ALIMENTAÇÃO (ligar/desligar) para todos componentes.
- substituir o Hydraulic Module disponível.

Para falha de valor = 9999:
- fazer diagnóstico de falha F30611.

Nota:

CU: Control Unit

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230600 <Especificação do local>SI P2: STOP A ativado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no canal de monitoramento 2 detectou um erro e disparou o STOP A (STO através do circuito de desligamento de segurança do canal de monitoramento 2).
- A dinamização forçada (interrupção de teste) do circuito de desligamento de Safety do canal de monitoramento 2 falhou.
- Reação subsequente da falha F30611 (defeito em um canal de monitoramento).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: Solicitação de parada feita pela Control Unit.

1005:

STO ativo, mesmo se nenhum STO estiver ativado e não existir nenhum STOP A interno.

- Para um Power Module com "STO via terminais no Power Module"(STO_A/STO_B),estes terminais estão ativos (DIP colocar em "ON"). Entretanto, a função "STO via terminais no Power Module"não foi habilitada (p9601.7 = p9801.7 = 0).

1010: STO inativo, mesmo se um STO estiver ativado ou existir um STOP A interno.

1011: Erro interno para STO desativado no canal de monitoramento 2.

1020: Erro de software interno na função "Proteção de tensão interna". A função "Proteção de tensão interna" é cancelada. É disparado um STOP A que não pode ser confirmado.

9999: Reação subsequente da falha F30611.

Resolução:
- Ativar e desativar novamente o torque desativado com segurança.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Substituir o Motor Module/Hydraulic Module afetado.

Sobre o valor de falha = 1005:

- desative os terminais STO_A/STO_B no Power Module (colocar ambos os interruptores DIP em "OFF") ou habilite o "STO" pelos terminais na função do Power Module

Sobre o valor de falha = 9999:

- Executar o diagnóstico para a falha F30611 pendente.

Nota:

CU: Control Unit

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230611 <Especificação do local>SI P2: Defeito em um canal de monitoramento

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função integrada à unidade propulsora "Safety Integrated" no processador 2 detectou uma falha na comparação cruzada de dados entre os dois canais de monitoramento e iniciou um STOP F.

Como resultado dessa falha, após a expiração do tempo parametrizado (p9858), a falha F30600 é emitida (SI MM: STOP A iniciado).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: solicitação de parada do outro canal de monitoramento.

1 ... 999:

Número de dados comparados que resultou nessa falha. Esse número também é exibido em r9895.

1: SI ciclo de relógio de monitoramento (r9780, r9880).

2: SI habilitar funções de segurança (p9601, p9801). A comparação de dados cruzados somente é realizada para os bits suportados.

3: SI tempo de discrepância de mudança SGE (p9650, p9850).

4: SI tempo de transição STOP F para STOP A (p9658, p9858).

6: SI Motion habilitar funções de segurança (p9501, valor interno).

7: SI tempo de retardo de STO para Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI endereço PROFIsafe (p9610, p9810).

9: SI tempo de estabilização para STO/SBC/SS1 (p9651, p9851).

10: SI tempo de retardo para inicializar STO para ESR (p9697, p9897).

11: SI configuração de contato para sinal de fedback de válvula de desligamento HLA (p9626, p9826).

12: SI ligar tempo de espera de válvula de desligamento HLA (p9625[0], p9825[0]).

13: SI desligar tempo de espera de válvula de desligamento HLA (p9625[1], p9825[1]).

14: SI Seleção de telegrama PROFIsafe (p9611, p9811).

15: SI Resposta de falha de barramento PROFIsafe (p9612, p9812).

1000: o timer de controle expirou.

Dentro do tempo de aprox. 5 x p9650, alternativamente, o seguinte foi definido:

- ocorreram mudanças contínuas de sinal no terminal STO do Hydraulic Module com intervalos menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

- via PROFIsafe/TM54F, STO (também como resposta subsequente) foi continuamente selecionado e desmarcado com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

1001, 1002: falha de inicialização, timer de mudança/timer de controle.

1950: temperatura do módulo fora da faixa de temperatura permitida.

1951: temperatura do módulo não plausível.

2000: status diferente da seleção STO para ambos os canais de monitoramento.

2001: sinal de retorno do desligamento STO diferente em ambos os canais de monitoramento.

2002: status do timer de retardo SS1 diferente em ambos os canais de monitoramento (status do timer em p9650/p9850).

2003: status do terminal STO diferente em ambos os canais de monitoramento.

6000 ... 6999:

Falha no controle PROFIsafe.

Para esses valores de falha, sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) são transferidos para as funções de segurança. Se "STOP B, após a falha de comunicação da PROFIsafe" (p9812) for parametrizado, a transferência dos Failsafe Values é retardada.

O significado dos valores de mensagem individuais está descrito na mensagem Safety C01611.

Resolução: Sobre o valor de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Verificar o dado da comparação cruzada que resultou no STOP F.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 6:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1000:
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) na Control Unit (problemas de contato).
- PROFIsafe: Eliminar os problemas de contato e falhas no PROFIBUS Master/PROFINET Controller.
- Controlar a fiação das entradas seguras no TM54F (problemas de contato).
- Controlar o tempo de discrepância da comutação F-DI e aumentar eventualmente (p9650/p9850).

Sobre o valor de falha = 1001, 1002:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Sobre o valor de falha = 1950:
- Operar o módulo na faixa permitida.
- Verificar o ventilador do módulo, substituir o Hydraulic Module afetado.

Sobre o valor de falha = 1951:
- Operar o módulo na faixa permitida.
- Substituir o Hydraulic Module afetado.

Sobre o valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2003:
- Verificar o tempo de discrepância da comutação SGE e eventualmente aumentar seu valor (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
- Controlar a causa da ativação do STO no r9872. Com as funções SMM ativas (p9501 = 1), a ativação do STO também pode ser feita por estas funções.
- Substituir o Hydraulic Module afetado.

Nota:
Esta falha pode ser confirmada depois de eliminar a causa da falha e de ativar e desativar o STO na ordem correta.

Sobre o valor de falha = 6000 ... 6999:
Veja a descrição dos valores de mensagem na mensagem de Safety C01611.

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
HM: Hydraulic Module
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (equivale à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230611 <Especificação do local>SI P2: Defeito em um canal de monitoramento

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função integrada à unidade propulsora "Safety Integrated" no processador 2 detectou uma falha na comparação cruzada de dados entre os dois canais de monitoramento e iniciou um STOP F.

Como resultado dessa falha, após a expiração do tempo parametrizado (p9858), a falha F30600 é emitida (SI MM: STOP A iniciado).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: Solicitação de parada do outro canal de monitoramento.

1 ... 999:

Número de dados comparados que resultou nessa falha. Esse número também é exibido em r9895.

1: SI ciclo de relógio de monitoramento (r9780, r9880).

2: SI habilitar funções de segurança (p9601, p9801). A comparação de dados só é realizada para os bits suportados.

3: SI SGE tempo de discrepância de mudança (p9650, p9850).

4: SI período de transição STOP F para STOP A (p9658, p9858).

5: SI habilitar Safe Brake Control (p9602, p9802).

6: SI Habilitar movimento, funções relevantes de segurança (p9501, valor interno).

7: SI tempo de atraso STO para Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI endereço PROFIsafe (p9610, p9810).

9: SI tempo de debounce para STO/SBC/SS1 (p9651, p9851).

10: SI tempo de atraso para inicializar STO para ESR (p9697, p9897).

11: SI Modo Safe Brake Adapter, interconexão BICO (p9621, p9821).

12: SI Relé de Safe Brake Adapter ON time (p9622[0], p9822[0]).

13: SI Relé de Safe Brake Adapter OFF time (p9622[1], p9822[1]).

14: SI Seleção de PROFIsafe (p9611, p9811).

15: SI Resposta de falha de barramento PROFIsafe (p9612, p9812).

1000: Watchdog timer expirado.

Dentro do tempo de aprox. 5 x p9650, alternativamente, o seguinte foi definido:

- mudanças de sinal ocorreram continuamente no terminal EP do Motor Module com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

- via PROFIsafe/TM54F, STO (também como resposta subsequente) foi continuamente selecionado e desmarcado com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

- o cancelamento de pulso de segurança (r9723.9 - também como resposta subsequente) foi continuamente selecionado e desmarcado com intervalos de tempo menores ou iguais ao tempo de discrepância (p9650/p9850).

1001, 1002: erro de inicialização, timer de alteração/ timer de controle.

1950: temperatura do módulo fora do intervalo de temperatura permitido.

1951: temperatura do módulo não plausível.

1952: S120M: falha de acesso ao hardware.

1953: temperatura do módulo fora da faixa de temperatura permitida.

1954: temperatura do módulo não plausível.

2000: status da seleção STO diferente em ambos os canais de monitoramento.

2001: sinal de retorno do desligamento STO diferente em ambos os canais de monitoramento. Esse valor pode também ocorrer subsequentemente como resultado de outras falhas.

2002: status do timer de atraso SS1 diferente em ambos os canais de monitoramento (status do timer em p9650/p9850).

2003: status do terminal STO diferente em ambos os canais de monitoramento.

2004: falha na dinâmica do caminho de desligamento do segundo canal.

2005: falha na dinâmica do caminho de desligamento do segundo canal.

6000 ... 6999:

Falha no controle PROFIsafe.

Para esses valores de falha, sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) são transferidos para as funções de segurança. Se "STOP B, após a falha de comunicação da PROFIsafe" (p9812) for parametrizado, a transferência dos Failsafe Values é retardada.

O significado dos valores de mensagem individuais está descrito na mensagem Safety C01611.

Resolução: Para valores de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- verificar a comparação de dados cruzados que resultou em um STOP F.
- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 6:
- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 1000:
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) na Control Unit (problemas de contato).
- PROFIsafe: corrigir os problemas de contato/falhas no mestre PROFIBUS/controlador PROFINET.
- verificar o cabeameto das entradas à prova de falhas no TM54F (problemas de contato).
- verificar o tempo de discrepância e, se necessário, aumentar (p9650/p9850).

Para valor de falha = 1001, 1002:
- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 1950:
- Operar o módulo na faixa permitida.
- verificar o ventilador do módulo, substituir o Motor Module correspondente.

Para valor de falha = 1951:
- Operar o módulo na faixa permitida.
- Substituir o Motor Module correspondente.

Para valor de falha = 1952:
- Substituir o Motor Module correspondente.

Para valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2003:
- verificar o tempo de discrepância e, se necessário, aumentar (p9650/p9850, p9652/p9852).
- verificar o cabeamento das entradas relevantes de segurança (SGE) (problemas de contato).
- verificar a causa da ativação do STO no r9872. Com as funções SMM ativas (p9501 = 1), a ativação do STO também pode ser feita por estas funções.

Para valor de falha 2004,2005:
- substituir o Motor Module correspondente.

- substituir o Motor Module correspondente.
- executar um diagnóstico para outras falhas pendentes e eliminar a causa.

Nota:
Essa falha pode ser confirmada após a eliminação da causa da falha e após a seleção/desmarcação correta do STO.

Para valor de falha = 6000 ... 6999:
Consulte a descrição dos valores de mensagem na mensagem Safety C01611.

Nota:
CU: Control Unit
EP: Enable Pulses (habilitação de pulsos)
ESR: Extended Stop and Retract (parada ampliada e retração)
MM: Motor Module
SGE: entrada relevante à segurança
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (parada segura 1)
STO: Safe Torque Off (torque desligado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230620 <Especificação do local>SI P2: Torque desativado com segurança ativo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A função "Torque desativado com segurança" (STO) das funções básicas foi selecionada no canal de monitoramento 2 através do terminal de entrada e está ativa.

Nota:

- Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
- Esta mensagem não é sinalizada com a ativação do STO através das funções ampliadas.

Resolução: Nenhum necessário.

Nota:

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230621 <Especificação do local>SI P2: Safe Stop 1 ativa

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada no canal de monitoramento 2 e está ativa.

Nota:

Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.

Resolução: Nenhum necessário.

Nota:

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

SS1: Safe Stop 1 (parada segura 1)

230625 <Especificação do local>SI P2: O sinal de vida nos dados de Safety está com falha

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no canal de monitoramento 2 detectou um erro no sinal de vida dos dados de Safety entre os dois canais de monitoramento e disparou o STOP A.

- A comunicação DRIVE-CLiQ foi interrompida ou falhou.
- Ocorreu um estouro do intervalo de tempo do software do Safety.
- A habilitação das funções de segurança nos dois canais de monitoramento é inconsistente (p9601 = 0, p9801 <> 0).

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:
- Ativar e desativar novamente o torque desativado com segurança.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre os dois canais de monitoramento e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Desativar as funções de acionamento dispensáveis.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).
- Verificar a habilitação das funções de segurança nos dois canais de monitoramento e corrigir (p9601, p9801), se necessário.

Nota:

P2: processor 2 (processador 2)

SI: Safety Integrated

230630 <Especificação do local>SI P2: Erro de controle de freio

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no drive no Motor Module (MM) detectou um erro de controle de frenagem e ativou um STOP A.

- cabo do motor não protegido corretamente.
- defeito no circuito de controle de freio do Motor Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

10:

Falha na operação "freio de retenção aberto".

- Parâmetro p1278 incorretamente ajustado.

Nenhum freio conectado ou ruptura do fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado).

- Falha de aterramento no cabo de frenagem.

30:

Falha na operação "freio de retenção fechado".

- Nenhum freio conectado ou ruptura de fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).
- Curto-circuito em enrolamento de freio.

40:

Falha no estado "freio fechado".

60, 70:

Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e Motor Module (controle de freio).

81: Safe Brake Adapter: Falha no estado "freio fechado".

82: Safe Brake Adapter: Falha para a operação "freio aberto".

83: Safe Brake Adapter: Falha para a operação "freio fechado".

84, 85:

Safe Brake Adapter:

Falha no circuito de controle de freio da Control Unit ou falha de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module (controle de freio).

90:

Freio liberado para finalidade de serviço (X4).

91:

Falha na operação "freio de retenção aberto".

- Nenhum freio conectado ou ruptura de fio (verifique se o freio é liberado para p1278 = 1 e p9602/p9802 = 0 (SBC desativado)).

Resolução:

- verifique o parâmetro p1278 (para SBC, somente p1278 = 0 é permitido).
- selecione Safe Torque Off e desmarque novamente.
- verifique a conexão do freio de retenção do motor.
- verifique a função do freio de retenção do motor.
- verifique se existe um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Motor Module envolvido e, se necessário, realize um diagnóstico de rotina para as falhas identificadas.
- verifique se o projeto de gabinete elétrico e roteamento de cabo estão de acordo com os regulamentos EMC (por exemplo, proteção do cabo do motor e condutores de freio estão conectados à placa de conexão de proteção e os conectores do motor estão firmemente fixos à caixa).
- substitua o Motor Module envolvido.

Operação com Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter:

- verifique a conexão de Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.
- Substitua o Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.

Nota:

MM: Motor Module

SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)

SI: Safety Integrated

230631 <Especificação do local>Controle de frenagem: liberação externa ativa

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para finalidade de montagem, o freio é fornecido com tensão por terminal X4.1 e liberado.

Resolução: Se necessário, remova novamente o fornecimento de energia em X4.1

230632 <Especificação do local>SI P2: Ativação/resposta da válvula de fechamento com falha

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento no Hydraulic Module (canal de monitoramento 2) detectou um erro no controle e resposta da válvula de fechamento e disparou o STOP A.

Possíveis causas:

- A válvula de fechamento não está conectada ou conectada incorretamente (X272).
- Resposta da válvula de fechamento não conectada ou conectada incorretamente (X281/X282).
- Resposta da válvula de fechamento ajustada incorretamente (p9626/p9826).
- Válvula de fechamento com defeito.
- Hydraulic Module com defeito.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

10:

Falha no processo "Abrir válvula de fechamento".

30:

Falha no processo "Fechar válvula de fechamento".

40:

Erro na condição "Válvula de fechamento fechada".

60, 70:

Erro na ativação da válvula de fechamento ou falha na comunicação entre a Control Unit e o Hydraulic Module.

81:

Resposta da válvula de fechamento: Erro na condição "Válvula de fechamento fechada".

82:

Resposta da válvula de fechamento: Falha no processo "Abrir válvula de fechamento".

83:

Resposta da válvula de fechamento: Falha no processo "Fechar válvula de fechamento".

84:

Resposta da válvula de fechamento: Erro na ativação da válvula de fechamento ou falha na comunicação entre a Control Unit e o Hydraulic Module.

Resolução:

- Verificar a conexão da válvula de fechamento (X272).
- Verificar a conexão das respostas da válvula de fechamento (X281, X282).
- Verificar a configuração da resposta da válvula de fechamento (p9626/p9826).
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (p. ex. uso de cabos blindados e colocação de proteção blindada).
- Se necessário, substituir a válvula de fechamento.
- Se necessário, substituir o Hydraulic Module.

Veja também: p9626, p9826

230640 <Especificação do local>SI P2: Falha no caminho de sinal de desligamento do segundo canal

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Hydraulic Module detectou um erro na comunicação com o comando de nível superior ou com o TM54F para a transmissão das informações relacionadas à segurança.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Para o sistema de comando superior aplica-se o seguinte:
- Controlar e corrigir o endereço PROFIsafe no sistema de comando superior e no Hydraulic Module, se necessário.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para o TM54F executar os seguintes passos:
- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para a ligação em paralelo aplica-se o seguinte:
- Controlar o endereço PROFIsafe nos dois canais de monitoramento e, se necessário, corrigir.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

No geral aplica-se o seguinte:
- Atualizar o software do Hydraulic Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Veja também: p9810

230640 <Especificação do local>SI P2: Falha no caminho de sinal de desligamento do segundo canal

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Motor Module detectou um erro na comunicação com o comando de nível superior ou com o TM54F para a transmissão das informações relacionadas à segurança ou há um erro de comunicação entre os Motor Modules ligados paralelamente.
Nota:
Esta falha gera um STOP A confirmada.
Alarme (r2124, representação decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Para o sistema de comando superior aplica-se o seguinte:
- Controlar e corrigir o endereço PROFIsafe no sistema de comando superior e no Motor Module, se necessário.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para o TM54F executar os seguintes passos:
- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para a ligação em paralelo aplica-se o seguinte:
- Controlar o endereço PROFIsafe nos dois canais de monitoramento e, se necessário, corrigir.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

No geral aplica-se o seguinte:
- Atualizar o software do Motor Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Veja também: p9810

230649 <Especificação do local>SI P2: Erro interno de software

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated no canal de monitoramento 2.
Nota:
Esta falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:
- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.
- recomissionar a função Safety Integrated e executar um POWER ON.
- atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
- substituir o Motor Module/Hydraulic Module.

Observação:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230650 <Especificação do local>SI P2: Teste de aprovação necessário

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" no canal de monitoramento 2 requer um teste de aprovação.

Nota:

Esta falha resulta em um STOP A confirmável.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

130: Parâmetros Safety para canal de monitoramento 2 não disponíveis.

Nota:

Este valor de falha sempre é disparado durante o primeiro comissionamento do Safety Integrated.

1000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 2 não são idênticas (inicialização).

- Por causa da alteração do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) que o tempo de ciclo foi adaptado às Safety Integrated Basic Functions (r9880).

- Parâmetro Safety configurado como offline e carregado na Control Unit.

- Foi executado um download no SINAMICS cujas versões de Firmware do canal de monitoramento 2 ainda não correspondem à versão mais atual. A requisição para desativar os componentes DRIVE-CLiQ A1007 vem logo depois do download.

- Pelo menos um dos dados controlados pela soma de verificação apresentou defeito.

2000: As somas de verificação teórica e real no canal de monitoramento 2 não são idênticas (modo de comissionamento).

- A soma de verificação teórica no canal de monitoramento 2 não foi especificada corretamente (p9899 diferente de r9898).

2003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety.

2005: O logbook do Safety detectou que algumas somas de verificação de segurança sofreram alteração. Um teste de aprovação é requerido.

3003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety associado ao hardware.

9999: Reação subsequente de outra falha de segurança ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Resolução: Sobre o valor de falha = 130:

- Executar o comissionamento do Safety.

Sobre o valor de falha = 1000:

- Verificar o tempo de ciclo para as Safety Integrated Basic Functions (r9880) e corrigir a soma de verificação teórica (p9899).

- Executar novamente o comissionamento do Safety.

- Ativar os parâmetros de Safety no respectivo acionamento com o STARTER (alterar as configurações, copiar os parâmetros, depois ativar as configurações).

- Desligar e ligar a unidade de acionamento e os componentes DRIVE-CLiQ. Executar novamente o download se o A30650 ainda estiver pendente.

- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 2000:

- Controlar os parâmetros de Safety no canal de monitoramento 2 e corrigir a soma de verificação teórica (p9899).

Sobre o valor de falha = 2003, 2005:

- Executar o teste de aprovação e gerar o protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Sobre o valor de falha = 3003:

- Realizar os testes de funcionamento do hardware modificado e gerar um protocolo de aprovação.

O procedimento para o teste de aprovação, assim como um exemplo do protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:

SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated

Sobre o valor de falha = 9999:

- Executar o diagnóstico para as demais falhas de Safety pendentes.

Nota:

MM: Motor Module

SI: Safety Integrated

Veja também: p9799, p9899

230651 <Especificação do local>SI P2: A sincronização com a Control Unit falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada em acionamento requer uma sincronização dos intervalos de tempo de Safety nos dois canais de monitoramento. Esta sincronização falhou.
Nota:
A falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230652 <Especificação do local>SI P2: Ciclo de monitoração não permitido

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O ciclo de monitoração do Safety Integrated não pode ser mantido devido às condições de comunicação necessárias no sistema.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - Seguir a solução descrita na falha F01652 que ocorreu simultaneamente.
- Atualizar o Firmware do Motor Module/Hydraulic Module para a versão mais recente.
Nota:
MM: Motor Module
P2: processor 2
SI: Safety Integrated

230655 <Especificação do local>SI P2: Equalização das funções de monitoramento

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante a comparação das funções de monitoramento do Safety Integrated nos dois canais de monitoramento. Não foi possível determinar um conjunto comum de funções de monitoramento de SI com suporte.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- As versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor/Hydraulic Module são incompatíveis.

Nota:
Esta falha gera um STOP A não confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (compatibilidade eletromagnética).

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230656 <Especificação do local>SI P2: Parâmetros de Motor Module incorretos

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante o acesso aos parâmetros do Safety Integrated para o canal de monitoramento 2 na memória não volátil.

Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
129:
- Os parâmetros de Safety para o canal de monitoramento 2 estão corrompidos.
- Acionamento com funções de segurança habilitadas possivelmente copiado de forma offline com a ferramenta de comissionamento e o projeto baixado.

131: Erro de software interno da Control Unit.
255: Erro de software interno do Motor Module/Hydraulic Module.

Resolução:
- Executar um novo comissionamento do Safety.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do Motor Module/Hydraulic Module.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.

Sobre o valor de falha = 129:
- Ativar o modo de comissionamento do Safety (p0010 = 95).
- Adaptar o endereço de PROFIsafe (p9610).
- Inicializar a função de cópia para parâmetros SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar a alteração de dados (p9701 = DC hex).
- Encerrar o modo de comissionamento do Safety (p0010 = 0).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1 ou "Copiar da RAM para a ROM").
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230657 <Especificação do local>SI P2: número PROFIsafe telegramaa inválido

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Telegrama PROFIsafe ajustado em p9811 inválido.
Quando PROFIsafe está habilitado (p9801.3 = 1), um número de telegrama maior que zero deve ser inserido em p9811.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada Safety.
Veja também: p9611, p60022

Resolução: Verifique o ajuste do número do telegramaaa (p9811).

230659 <Especificação do local>SI P2: O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated no canal de monitoramento 2 foi rejeitado.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
14: Houve uma tentativa de habilitação do monitoramento de movimento com o sistema de comando superior, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.
16: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação do PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.
18: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
19: Houve uma tentativa de habilitar o retardo do cancelamento de pulsos no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
27: Foi feita uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação pelo TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.
29: Foi feita uma tentativa de parametrizar a resposta de falha para a falha de PROFIsafe para STOP B embora não seja suportada.
33: Funções de segurança sem seleção não são suportadas (p9601.5, p9801.5).
Veja também: r9771, r9871

Resolução: Sobre o valor de falha = 10, 13, 14, 15, 16, 18, 19:
- Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre os dois canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar um Hydraulic Module que ofereça suporte à função desejada.
- Atualizar o software do Hydraulic Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 29:
- verifique se p9612 2 p9812 estão definidos, corrija as configurações.
- use um Hydraulic Module que suporte a função solicitada.
- atualize o software do Hydraulic Module.
- atualize o software da Control Unit.

Nota:
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada de segurança).

230659 <Especificação do local>SI P2: O pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated no canal de monitoramento 2 foi rejeitado.

Nota:
Essa falha não gera nenhuma reação de parada Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10: Houve uma tentativa de habilitação da função STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
11: Houve uma tentativa de habilitação da função SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
13: Houve uma tentativa de habilitação da função SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
14: Houve uma tentativa de habilitação do monitoramento de movimento com o sistema de comando superior, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
15: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora, embora não exista nenhum suporte para os mesmos.
16: Houve uma tentativa de habilitação da comunicação PROFIsafe, embora não exista nenhum suporte para a mesma, ou uma versão diferente de driver de PROFIsafe foi empregada nos canais de monitoramento.
18: Houve uma tentativa de habilitação da função PROFIsafe para Basic Functions, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
19: Houve uma tentativa de habilitação do retardo do cancelamento de pulsos no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
27: Houve uma tentativa de ativação de Basic Functions com ativação via TM54F, embora não exista nenhum suporte para as mesmas.
28: Houve uma tentativa de ativação do "STO por meio dos terminais na função Power Module" embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
29: Houve uma tentativa de parametrização da resposta de parada para a falha PROFIsafe para STOP B embora não exista nenhum suporte para a mesma.
Veja também: r9771, r9871

Resolução: Para valor de falha = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19, 27:
- verificar se existem falhas na equalização de funções Safety entre ambos os canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- empregar um Motor Module que ofereça suporte à função desejada.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.

Para valor de falha = 28:
- empregar a unidade de potência com o recurso "STO por meio dos termianis no Power Module".

Para valor da falha = 29:
- usar um Motor Module que suporte a função solicitada.
- atualizar o software do Motor Module.
- atualizar o software da Control Unit.
- se necessário, parametrizar a resposta de parada para a falha PROFIsafe para STOP A (p9612 = p9812 = 0).

Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retração ampliadas)
- atualizar o software do Motor Module.
SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (parada segura 1)
STO: Safe Torque Off (torque desligado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230664 <Especificação do local>Erro durante a inicialização

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Um erro ocorreu durante a inicialização.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Resolução:
- execute o procedimento de POWER ON (power off/on).
- atualize o firmware para a última versão.
- contate o Technical Support.

230665 <Especificação do local>SI P2: Sistema com defeito

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectado um defeito no sistema antes da última ou na atual inicialização. Eventualmente foi executada uma reinicialização (Reset).
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
2 hex:
- Os parâmetros p9500 e p9300 não são iguais (se ao mesmo tempo for exibida a mensagem C30711).

200000 hex, 400000 hex:
- Falha na inicialização/operação real.

Outros valores:
- Defeito antes da última inicialização no sistema.

Resolução: - executar um POWER ON (desligar/ligar).
- atualizar o Firmware para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
Para o valor de falha = 2:
- verificar os parâmetros p9500 e p9300 para confirmar se são iguais (se a mensagem de Segurança C30711 for exibida ao mesmo tempo).
Para o valor de falha = 400000 hex:
- verificar se a Control Unit está conectada ao Power Module.

230666 <Especificação do local>SI Motion P2: Sinal 1 estático na F-DI para confirmação segura

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Existe um sinal 1 lógico por mais de 10 segundos na F-DI parametrizado no p10106.
Se na F-DI não houver nenhuma confirmação própria para a confirmação segura, então deve aparecer um sinal 0 lógico estático. Com isso é evitada uma confirmação segura acidental (e o sinal "Internal Event Acknowledge") quando ocorre uma ruptura de fio ou uma das duas entradas digitais for violada.

Resolução: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10106).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital a prova de falhas)

230672 <Especificação do local>SI P2: Software de Control Unit incompatível

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O software disponível da Control Unit não dá suporte para a monitoração segura de movimentos baseada no acionamento.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre os dois canais de monitoramento (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar uma Control Unit que ofereça suporte ao monitoramento de movimento.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
SI: Safety Integrated

230674 <Especificação do local>SI Motion P2: A função Safety do telegrama PROFIsafe não é suportada

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: A função de monitoramento habilitada no p9301 e p9801 não é suportada pelo atual telegrama PROFIsafe (p9811) configurado.
Nota:
Essa falha não gera nenhuma reação de parada Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 4 = 1:
SS2ESR via PROFIsafe não é suportado (p9301.4).
Bit 18 = 1:
SS2E via PROFIsafe não é suportado (p9301.18).
Bit 24 = 1:
A transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe não é suportada (p9301.24).
Bit 25 = 1:
A transmissão da posição segura (PS) via PROFIsafe não é suportada (p9301.25).
Bit 26 = 1:
A comutação dos estágios da caixa de mudanças via PROFIsafe não é suportada (p9301.26).
Bit 28 = 1:
SCA via PROFIsafe não é suportado (p9301.28).

Resolução: - desmarcar a função de monitoramento referente (p9301, p9801).
- ajustar o telegrama PROFIsafe correspondente (p9811).
Nota:
SCA: Safe Cam (came seguro)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada com segurança)
SP: Safe Position (posição segura)
SS2E: Safe Stop 2 External (parada segura 2 com parada externa, STOP D externo)
SS2ESR: Safe Stop 2 Extended Stop and Retract (parada segura 2 parada e retração ampliadas)

230680 <Especificação do local>SI Motion P2: Erro de checksum nos monitoramentos seguros

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A soma de verificação real calculada e registrada no r9398 pelo Motor Module/Hydraulic Module através dos parâmetros relevantes à segurança não coincide com a soma de verificação teórica salva no p9399 na última aprovação da máquina.
Parâmetros relevantes à segurança foram alterados ou existe um erro.
Nota:
Esta falha resulta em um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Erro de soma de verificação nos parâmetros SI para monitoramento de movimento.
1: Erro de soma de verificação nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Resolução: - verifique os parâmetros relevantes ao Safety e corrija se necessário.
- ajuste o checksum nominal para checksum real.
- execute a função "Copy RAM to ROM".
- execute POWER ON se os parâmetros que requerem um POWER ON tiverem sido modificados.
- realize teste de aprovação.

230681 <Especificação do local>SI Motion P1: Valor de parâmetro incorreto

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O parâmetro não pode ser parametrizado com esse valor.

Nota:

Essa mensagem não gera nenhuma reação de parada Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = Parâmetro

yyyy = 0:

Não há mais nenhuma informação adicional disponível.

xxxx = 9301:

A habilitação da função "n < nx Histerese e filtragem" (p9301.16) não é permitida em combinação com a função "Funções ampliadas sem seleção" (p9801.5).

xxxx = 9301 e yyyy = 8:

O referenciamento via SCC (p9301.27 = 1) está habilitado sem a habilitação de uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9301.1 ou p9301.2).

xxxx = 9301 e yyyy = 11:

A função de segurança SS2E (p9301.18 = 1) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe

xxxx = 9301 e yyyy = 14:

"Posição segura síncrona via PROFIsafe" habilitada (p9301.29 = 1), sem habilitação da "Posição segura via PROFIsafe" (p9301.25).

xxxx = 9301 e yyyy = 17:

"Posição síncrona segura via PROFIsafe" habilitada (p9301.29 = 1) e "Safety sem encoder" habilitada (p9306).

xxxx = 9301 e yyyy = 19:

SLA (p9301.20 = 1) habilitado com detecção de valor real sem encoder (p9306 igual a 1 ou 3).

xxxx = 9301 e yyyy = 20:

SLA (p9301.20 = 1) habilitado com um sistema de 2 encoders (p9326 diferente de 1).

xxxx = 9801 e yyyy = 12: SCA (p9301.28 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9334 ou 9335:

Os valores limite do SLP foram ajustados com um valor muito alto.

xxxx = 9378:

SLA está habilitado (p9301.20 = 1). O limite de aceleração é muito baixo (p9378). A resolução de aceleração não é mais suficiente (r9790) (o limite mínimo é 3 vezes o da resolução de aceleração r9790[0] em v5.1 / 10 vezes a resolução de aceleração r9790[1] a parti de v5.2).

xxxx = 9801 e yyyy = 1:

Se foram habilitados monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1) e funções ampliadas sem seleção (p9801.5 = 1), então a PROFIsafe (p9801.3 = 1) não será possível.

xxxx = 9801 e yyyy = 2:

Funções ampliadas sem seleção (p9801.5 = 1) foram habilitadas sem habilitação dos monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2).

xxxx = 9801 e yyyy = 5:

A transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9301.24) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 6:

A transmissão da posição segura via PROFIsafe (p9301.25) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 7:

A comutação segura dos estágios da caixa de mudanças (p9301.26 = 1) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 18:

SLA (p9301.20 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 21:

SS2ESR (p9301.4 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

Resolução: Corrigir o parâmetro (se necessário, também no outro canal de monitoramento, p9601).

Nota:

Havendo valores diferentes nos dois canais de monitoramento, iniciar a função de cópia dos parâmetros de SI para a unidade propulsora (p9700 = 57 hex).

Para xxxx = 9301:

Corrigir os parâmetros p9501.16 e p9301.16 ou desativar as funções ampliadas sem seleção (p9801.5).

Para xxxx = 9301 e yyyy = 14:

Bloquear função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9301.29 = 0), ou habilitar "Posição segura via PROFIsafe" (p9301.25).

Para xxxx = 9301 e yyyy = 17:

Bloquear função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9301.29 = 0), ou habilitar "Segurança com encoder" (p9306).

Para xxxx = 9301 e yyyy = 19:

Bloquear SLA (p9301.20) ou ativar a detecção de valor real com encoder (p9306 igual a 0 ou 2).

Para xxxx = 9301 e yyyy = 20:

Bloquear SLA (p9301.20) ou ativar um sistema de encoder único (p9326 igual a 1).

Se xxxx = 9501 e yyyy = 8:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) ou habilitar uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

Para xxxx = 9501 e yyyy = 11: bloquear SS2E (p9501.18) - ou habilitar PROFIsafe

Para xxxx = 9501 e yyyy = 12: bloquear SCA (p9501.28) - ou habilitar PROFIsafe

Para xxxx = 9317:

Além disso, o p9316.0 também deve ser verificado.

Para xxxx = 9334 ou 9335:

Reduzir de modo absoluto os valores limite do SLP.

Para xxxx = 9378:

- observe a informação r9790.

Para xxxx = 9801:

yyyy = 1:

Apenas habilitar monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1) e funções ampliadas sem seleção (p9801.5 = 1), ou apenas habilitar a PROFIsafe (p9801.3 = 1).

yyyy = 2:

Habilitar monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 5:

Para a transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9301.24 = 1), habilitar também o PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 6:

Para a posição segura via PROFIsafe (p9301.25 = 1), também habilitar a PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 7:

Para a comutação segura dos estágios da caixa de mudanças (p9301.26 = 1), também habilitar a PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 18:

Para monitoramento de aceleração limitada com segurança (p9301.20 = 1), habilitar também PROFIsafe (p9801.3 = 1) e as funções de monitoramento de movimento integradas à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 21:

Para a parada segura 2 Parada e retração ampliadas (p9301.4), habilitar também a PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrado à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

230681 <Especificação do local>SI Motion P1: Valor de parâmetro incorreto

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O parâmetro não pode ser parametrizado com esse valor.

Nota:

Essa mensagem não gera nenhuma reação de parada Safety.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

yyyyxxxx dec: yyyy = informação adicional, xxxx = parâmetro

yyyy = 0:

Não há mais nenhuma informação adicional disponível.

xxxx = 9301:

A habilitação da função "n < nx Histerese e filtragem" (p9301.16) não é permitida em combinação com a função "Funções ampliadas sem seleção" (p9801.5).

xxxx = 9301 e yyyy = 8:

O referenciamento via SCC (p9301.27 = 1) está habilitado sem a habilitação de uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9301.1 ou p9301.2).

xxxx = 9301 e yyyy = 14:

"Posição segura síncrona via PROFIsafe" habilitada (p9301.29 = 1), sem habilitação da "Posição segura via PROFIsafe" (p9301.25).

xxxx = 9301 e yyyy = 17:

"Posição síncrona segura via PROFIsafe" habilitada (p9301.29 = 1) e "Safety sem encoder" habilitada (p9306).

xxxx = 9301 e yyyy = 19:

SLA (p9301.20 = 1) habilitado com detecção de valor real sem encoder (p9306 igual a 1 ou 3).

xxxx = 9301 e yyyy = 20:

SLA (p9301.20 = 1) habilitado com um sistema de 2 encoders (p9326 diferente de 1).

xxxx = 9334 ou 9335:

Os valores limiares do SLP foram ajustados com um valor muito alto.

xxxx = 9347:

A tolerância de histerese não é permitida.

xxxx = 9378:

O SLA está habilitado (p9301.20 = 1). O limite de aceleração é muito baixo (p9378). A resolução de aceleração não é mais suficiente (r9790). O limite mínimo é 3 vezes a resolução de aceleração r9790[0] em v5.1 / 10 vezes a resolução de aceleração r9790[1] a partir de v5.2.

xxxx = 9385:

Para Safety sem encoder e motor síncrono deve-se ajustar p9385 = 4.

xxxx = 9801 e yyyy = 1:

Se foram habilitados monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1) e funções ampliadas sem seleção (p9801.5 = 1), então a PROFIsafe (p9801.3 = 1) não será possível.

xxxx = 9801 e yyyy = 2:

Funções ampliadas sem seleção (p9801.5 = 1) foram habilitadas sem habilitação dos monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2).

xxxx = 9801 e yyyy = 3:

Entradas onboard F-DI foram habilitadas sem habilitação de monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2).

xxxx = 9801 e yyyy = 5:

A transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9301.24) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 6:

A transmissão da posição segura via PROFIsafe (p9301.25) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 7:

A comutação segura dos estágios da caixa de mudanças (p9301.26 = 1) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 11:

A função de segurança SS2E (p9301.18 = 1) está habilitada sem habilitação da PROFIsafe

xxxx = 9801 e yyyy = 12:

SCA (p9301.28 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 18:

SLA (p9301.20 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

xxxx = 9801 e yyyy = 21:

SS2ESR (p9301.4 = 1) habilitado sem habilitação da PROFIsafe.

Resolução: Corrigir o parâmetro (se necessário, também no outro canal de monitoramento, p9601).

Nota:

Havendo valores diferentes nos dois canais de monitoramento, iniciar a função de cópia dos parâmetros de SI para a unidade propulsora (p9700 = 57 hex).

Para xxxx = 9301:

Corrigir os parâmetros p9501.16 e p9301.16 ou desativar as funções ampliadas sem seleção (p9801.5).

Para xxxx = 9301 e yyyy = 14:

Bloquear função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9301.29 = 0), ou habilitar "Posição segura via PROFIsafe" (p9301.25).

Para xxxx = 9301 e yyyy = 17:

Bloquear função "Posição síncrona segura via PROFIsafe" (p9301.29 = 0), ou habilitar "Segurança com encoder" (p9306).

Para xxxx = 9301 e yyyy = 19:

Bloquear SLA (p9301.20) ou ativar a detecção de valor real com encoder (p9306 igual a 0 ou 2).

Para xxxx = 9301 e yyyy = 20:

Bloquear SLA (p9301.20) ou ativar um sistema de encoder único (p9326 igual a 5).

Se xxxx = 9501 e yyyy = 8:

Bloquear o referenciamento via SCC (p9501.27 = 1) ou habilitar uma função de monitoramento de movimento absoluta (p9501.1 ou p9501.2).

Para xxxx = 9317:

Além disso, o p9316.0 também deve ser verificado.

Para xxxx = 9334 ou 9335:

Reduzir de modo absoluto os valores limite do SLP.

Se xxxx = 9347:

Com histerese/filtragem habilitada (p9301.16 = 1), aplica-se o seguinte:

- definir os parâmetros p9346 e p9347 de acordo com a seguinte regra: p9347 <= 0.75 x p9346;
- a seguinte regra também deve ser atendida quando o valor real de sincronização (p9301.3 = 1) é habilitado: p9347 >= p9349;

Para xxxx = 9378:

- observar as informações em r9790.

Para xxxx = 9801:

yyyy = 1:

Apenas habilitar monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1) e funções ampliadas sem seleção (p9801.5 = 1), ou apenas habilitar a PROFIsafe (p9801.3 = 1).

yyyy = 2, 3:

Habilitar monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 5:

Para a transmissão do valor limite SLS via PROFIsafe (p9301.24 = 1), habilitar também a PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 6:

Para a posição segura via PROFIsafe (p9301.25 = 1), também habilitar a PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 7:

Para a comutação segura dos estágios da caixa de mudanças (p9301.26 = 1), também habilitar a PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 18:

Para monitoramento de aceleração limitada com segurança (p9301.20 = 1), habilitar também PROFIsafe (p9801.3 = 1) e as funções de monitoramento de movimento integradas à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

yyyy = 21:

Para a parada segura 2 Parada e retração ampliadas (p9301.4), habilitar também a PROFIsafe (p9801.3 = 1) e os monitoramentos de movimento integrados à unidade propulsora (p9801.2 = 1).

230682 <Especificação do local>SI Motion P2: Função de monitoramento não suportada

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função de monitoramento habilitada no p9301, p9501, p9601 ou p9801 não é suportada nesta versão de Firmware.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
2: A função de monitoramento SCA não é suportada (p9301.7 e p9301.8 ... 15).
3: A função de monitoramento do override SLS não é suportada (p9301.5).
6: A habilitação da sincronização de valores reais é não suportada (p9301.3).
9: A função de monitoramento não suportada pelo Firmware ou o bit de habilitação não é utilizado.
12: A operação de funções seguras com um sistema de comando superior (por ex. SINUMERIK) não é suportada por esta Control Unit.
14: A função de monitoramento SLA e ncSI não é suportada.
30: A versão de Firmware do Hydraulic Module é mais antiga que a versão da Control Unit.
50: A redução dos tempos de comutação no SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) não é suportada.
53: Função SS2E não suportada (p9306 = 18).
54: Função SCA não suportada (p9301.28).
57: Função "Posição segura de transferência síncrona" não suportada (p9301.29).
58: Função "Aceleração limitada de segurança" (SLA) não suportada (p9301.20).

Resolução: - Desativar a função de monitoramento afetada (p9301, p9501, p9601, p9801).
- Atualizar o Firmware do Hydraulic Module.
Nota:
SCA: Safe Cam (came seguro) / SN: Safe software cams (cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
SS2E: Safety Stop 2 external (STOP D externa)
Veja também: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230682 <Especificação do local>SI Motion P2: Função de monitoramento não suportada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função de monitoramento habilitada no p9301, p9501, p9601, p9801, p9306, p9506, p9307 ou p9507 não é suportada nesta versão de Firmware.

Nota:

Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

1: A função de monitoramento SLP não é suportada (p9301.1).

2: A função de monitoramento SCA não é suportada (p9301.7 e p9301.8 ... 15).

3: A função de monitoramento do override SLS não é suportada (p9301.5).

4: A função de monitoramento da ativação de ESR externa não é suportada (p9301.4).

5: A função de monitoramento de F-DI no PROFIsafe não é suportada (p9301.30).

6: A habilitação da sincronização de valores reais é não suportada (p9301.3).

9: A função de monitoramento não suportada pelo Firmware ou o bit de habilitação não é utilizado.

12: A operação de funções seguras com um sistema de comando superior (p. ex. SINUMERIK) não é suportada por esta Control Unit.

14: Função de monitoramento SLA e ncSI não suportada.

24: A função de monitoramento SDI não é suportada.

26: A histerese e a filtragem não são suportadas para a função de monitoramento SSM sem encoder (p9301.16).

27: As Onboard F-DI e F-DO deste hardware não são suportadas.

30: A versão de Firmware do Motor Module é mais antiga que a versão da Control Unit.

33: As funções seguras sem ativação não são suportadas (p9601.5, p9801.5).

34: A posição segura via PROFIsafe não é suportada por este módulo.

36: A função "SS1E" não é suportada.

39: A mudança de gama de velocidade segura não é suportada por este módulo ou pela versão de software da CU/MM (p9501.26).

44: O referenciamento via Safety Control Channel não é suportado por este módulo ou esta versão de software (p9501.27).

45: A desativação SOS/SLS durante uma STOP A externa não é suportada (p9301.23).

50: A redução dos tempos de comutação no SOS (p9569/p9369, p9567/p9367) não é suportada.

52: A função "SBR com encoder" não é suportada (p9306 = 2).

53: A função SS2E não é suportada (p9301.18).

54: A função SCA não é suportada (p9301.28).

57: Função "Posição segura de transferência síncrona via PROFIsafe" não suportada (p9301.29).

58: Função "SLA" fnão suportada (p9301.20).

Resolução: - Desativar a função de monitoramento envolvida (p9301, p9501, p9601, p9801, p9307, p9507, p9506, p9306).

- Atualizar o firmware do Motor Module.

Nota:

ESR: Extended Stop and Retract

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital a prova de falhas)

SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)

SCA: Safe Cam (came seguro) / SN: Safe software cams (cames seguros de software)

SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)

SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)

SP: Safe Position (posição segura)

SS1E: Safe Stop 1 External (parada segura 1 com parada externa)

SS2E: Safe Stop 2 External (parada segura 2 com parada externa, STOP D externo)

Veja também: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683 <Especificação do local>SI Motion P2: Falta liberação de SOS/SLS

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: As funções básicas de safety- relevante "SOS/SLS" não é habilitado no p9301 embora outras funções de monitoramento de safety- relevante são habilitadas.
Nota:
Está mensagem não resulta em uma reação de parada segura.

Resolução: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9301.0) e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)
Veja também: p9301

230684 <Especificação do local>SI Motion P2: Posição seguramente limitada, valores-limite modificados

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a função "Posição limitada de segurança" (SLP) temos no p9334 um valor menor que no p9335.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Valores limite SLP1 trocados.
2: Valores limite SLP2 trocados.
Veja também: p9334, p9335

Resolução: - corrigir os valores superiores e inferiores (p9335, p9334).
- execute um POWER ON (desligar/ligar).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)

230685 <Especificação do local>SI Motion P2: O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função para valor limite "Safely-Limited Speed" (SLS) é melhor que a velocidade que corresponde a uma freqüência limite do encoder de 500 kHz.
Nota:
Está mensagem não resulta em uma reação de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Velocidade máxima permitida.

Resolução: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
Veja também: p9331

230686 <Especificação do local>SI Motion: Parametrização da posição de came não permitida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ao menos um "Came Seguro"(SCA) está parametrizado em p9336 ou p9337 muito próximo da tolerância em torno da posição do módulo.
- o menor valor de posição de um came deve ser maior que o limite do módulo inferior + a tolerância do cam (p9340) + tolerância de posição (p9342)
- o maior valor de posição de um came deve ser menor que o limite modular superior - tolerância do came (p9340) posição de tolerãncia (p9342).
- Para uma posição de módulo parametrizado (p9305>0), o limite de módulo inferior = 0, o limite de módulo superior = p9305.
- o comprimento do came x = p9336[x]-p9337[x] é menor que a tolerância do came + a tolerância de posição (= p9340 + p9342).
Isto também significa que o valor de posição menor deve ser menor que o valor de posição maior.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.
Falha de segurança (r0949, interpretar como decimal):
Número do "Came de Segurança"com uma posição ilegal.
Veja também: p9501

Resolução: Corrigir a posição do came e realizar um POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (came seguro)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9536, p9537

230688 <Especificação do local>SI Motion P2: Sincronização de valor atual não é permitida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: - Não é permitido habilitar sincronização de valor atual para um sistema 1-encoder.
- Não é permitido habilitar simultaneamente o valor de sincronização atual e a função de monitoramento com referência absoluta (SCA/SLP).
- Não é permitido habilitar simultaneamente o valor de sincronização atual e a posição segura pelo PROFIsafe.
- Nota:
Esta falha resulta em STOP A que não pode ser confirmada.

Resolução: - Desabilite a função "Sincronização de Valor Atual" ou parametrize um sistema de 2 encoder.
- Desabilite a função "Sincronização de valor atual" ou as funções de monitoração com referência absoluta (SCA/SLP) e execute POWER ON.
- Desabilite a função "sincronização de valor atual" ou não habilite "Posição segura pelo PROFIsafe".
Nota:
SCA: Safe Cam (came seguro) / SN: Safe software cams (cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)
SP: Safe Position (posição segura)
Veja também: p9501, p9526

230692 <Especificação do local>SI Motion P2: Valor de parâmetro não permitido sem encoder

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parâmetro: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O parâmetro não pode ser parametrizado com este valor, se os monitoramentos de movimento no p9306 forem parametrizados sem encoder.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro com valor incorreto.
Veja também: p9301

Resolução: - Corrigir os parâmetros especificados no valor de falha.
- Se necessário, desabilite as funções de monitoramento de movimento sem encoder (p9306).
Veja também: p9301, p9501

230693 <Especificação do local>SI P2: Os parâmetros de configuração de safety mudaram, é requerido um warm restart/POWER ON

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os parâmetros de Safety foram alterados; estes somente surtirão efeito com um "reinício" ou POWER ON.
Alarme (r2124, representação decimall):
O número dos parâmetros de Safety que foram alterados necessitam de um "reinício" ou POWER ON.

Resolução: - Executar a reinicialização (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Nota:
Antes da realização do teste de aprovação deve ser executado um POWER ON em todos os componentes.

230700 <Especificação do local>SI Motion P2: STOP A ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP A (STO via circuito de desligamento do Safety da Control Unit).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- STO não ativo após o tempo parametrizado (p9357) depois da ativação da parada de teste.
- Reação subsequente da mensagem C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR com limite excedido".
- Reação subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade limitada segura excedida".
- Reação subsequente da mensagem C30701 "SI Motion MM: STOP B disparado".
- Reação subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição limitada segura excedida".
- Reação subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro".

Resolução:
- Eliminar a causa da falha na Control Unit.
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor no p9357.
- Verificar o caminho de sinal de desligamento da Control Unit (verificar a comunicação do DRIVE-CLiQ).
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30706 estiver pendente.
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30714 estiver pendente.
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30701 estiver pendente.
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30715 estiver pendente.
- Executar o diagnóstico se a mensagem C30716 estiver pendente.
- Substituir o Motor Module e/ou o Power Module e/ou o Hydraulic Module.
- Substituir a Control Unit.

Esta mensagem somente pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação segura)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated

230701 <Especificação do local>SI Motion P2: STOP B ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM (OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é parado pelo STOP B (frenagem na rampa OFF3).
Como resultado desta falha, após o tempo parametrizado em p9356 ter expirado ou após o limite de velocidade parametrizado em p9360 ter baixado, a mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A iniciada" é apresentada.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Resposta subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30711 "SI Motion MM: Defeito no canal de monitoramento".
- Resposta subsequente da mensagem C30707 "SI Motion MM: Tolerância para parada de operação segura excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: tolerância para direção de movimento seguro excedida".

Resolução: - elimine a causa da falha na Control Unit.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30714.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30711.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30707.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30715.
- execute o diagnóstico com a presença da mensagem C30716.

Esta mensagem somente pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação segura)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SI: Safety Integrated

230706 <Especificação do local>SI Motion P2: SAM/SBR com limite excedido

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9306 = 0):
- Depois de ser iniciado o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.

O acionamento é parado através da mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A disparado".

Resolução: Verifique o comportamento de frenagem e, se necessário, adapte a parametrização das configurações do parâmetro da função "SBR" ou "SAM".

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira: (reconhecimento seguro)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230706 <Especificação do local>SI Motion P2: SAM/SBR com limite excedido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9306 = 0) ou sem encoder com monitoramento ajustado para aceleração (SAM, p9306 = 3):

Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou o STOP C (SS2), a velocidade excedeu a tolerância configurada.

Funções de monitoramento de movimento sem encoder com monitoramento de rampa de frenagem ajustado (SBR, p9306 = 1):

Depois de ser introduzido o STOP B (SS1) ou a comutação SLS para a faixa de velocidade mais baixa, a velocidade excedeu a tolerância configurada.

O acionamento é parado através da mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A disparado".

Resolução: Verifique o comportamento de frenagem e, se necessário, adapte a parametrização das configurações do parâmetro da função "SBR" ou "SAM".
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira: (reconhecimento seguro)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9348, p9381, p9382, p9383, p9548

230707 <Especificação do local>SI Motion P2: Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A posição atual se afastou da posição nominal mais do que a tolerância de parada.
O acionamento é parado através da mensagem C30701 "SI Motion MM: STOP B ativado".

Resolução: - Controlar se existem outras falhas do Safety e eventualmente executar o diagnóstico para as respectivas falhas.
- Controlar se a tolerância de parada é compatível com a precisão e dinâmica de controle do eixo. Executar POWER ON.

Esta mensagem somente pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação segura)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)
Veja também: p9530

230708 <Especificação do local>SI Motion P2: STOP C ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: STOP2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é parado pelo STOP C (frenagem na rampa OFF3).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativado após o tempo parametrizado ter expirado.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pelo controle de alto nível.
- Resposta subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: tolerância para direção de movimento seguro excedida".

Veja também: p9552

Resolução:
- Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714, C30715, C30716.

Esta mensagem somente pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação segura)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)

230709 <Especificação do local>SI Motion P2: STOP D ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é parado pelo STOP D (frenagem na pista).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativado após o tempo parametrizado ter expirado.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Resposta subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: tolerância para direção de movimento seguro excedida".

Veja também: p9353, p9553

Resolução:
- Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714, C30715, C30716.

Esta mensagem somente pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação segura)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)

230710 <Especificação do local>SI Motion P2: STOP E ativado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O drive é parado pelo STOP E (frenagem na pista).
"Safe Operating Stop" (SOS) é ativado após o tempo parametrizado ter expirado.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pelo controle de alto nível.
- Resposta subsequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade Seguramente Limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C01715 "SI Motion CU: Posição seguramente limitada excedida".
- Resposta subsequente da mensagem C30716 "SI Motion MM: tolerância para direção de movimento seguro excedida".

Veja também: p9354, p9554

Resolução:
- Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714, C30715, C30716.

Esta mensagem somente pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação segura)
- Terminal Module 54F (TM54F)
- F-DI onboard (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.

Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (parada operacional segura) / SBH: Safe operating stop (parada operacional segura)

230711 <Especificação do local>SI Motion P2: Defeito em um canal de monitoramento

Objeto de acionamento: HLA_828

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou em resultados dos monitoramentos e disparou o STOP F. Um dos monitoramentos não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

Se pelo menos uma função de monitoramento está ativa, então, depois de expirar o temporizador, é emitida a mensagem C30701 "SI Motion: STOP B disparado". A mensagem aparece com o valor de mensagem 1031 numa substituição de hardware de um Sensor Module.

Os valores de mensagem descritos a seguir também podem aparecer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:

- Diferentes tempos de ciclo parametrizados (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Sincronização incorreta.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

0 ... 999:

Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta mensagem.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711 da Control Unit.

1000: O temporizador de controle expirou. Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.

1002:

A confirmação de usuário é divergente depois de expirar o temporizador.

A confirmação de usuário não é consistente. O estado da confirmação de usuário diverge nos dois canais de monitoramento depois de expirar um período de 4 s.

1003: Tolerância de referência excedida. Com a confirmação de usuário colocada, a diferença entre o novo ponto de referência determinado após a inicialização (encoder absoluto) ou a aproximação do ponto de referência (sistema de medição codificado por distância e/ou incremental) e a posição real segura (valor armazenado + distância percorrida) é maior do que a tolerância de referência (p9344). Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

1004:

Erro de plausibilidade na confirmação de usuário.

1. A definição foi feita novamente, mesmo com a confirmação de usuário já colocada. Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

2. A confirmação de usuário foi colocada, mesmo o eixo não estando referenciado.

1005: STO ativo com a seleção da parada de teste.

1011: Estado de aprovação divergente entre os canais de monitoramento.

1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.

1014: falha ao sincronizar o SGA para a função "Came Seguro"

1015: A mudança da gama de velocidade (bit 27 no telegrama PROFIsafe) dura mais que 2 min.

1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoramento.

1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoramento e o Sensor Module.

1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.

1024: Falha de sinal de vida para encoder HTL/TTL.

1030: Falha de encoder detectada por outro canal de monitoramento.

1031:

- A transmissão de dados entre o canal de monitoramento e o Sensor Module apresenta falhas (p9526/p9326).
- o Sensor Module para o segundo canal foi substituído.
- o encoder para o segundo canal foi parametrizado incorretamente.

1045: CRC da posição de imobilização incorreto.

5000 ... 5140:

Valores de mensagem do PROFIsafe.

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711 da Control Unit.

6000 ... 6166:

Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na falha de Safety F01611 da Control Unit.
7000 ... 7002:
Valores de mensagem da função "Posição segura via PROFIsafe".
Veja também: p9555, r9725

Resolução: Para valor de mensagem = 1002:

- executar a confirmação segura e definir simultaneamente a confirmação de usuário nos dois canais de monitoramento (dentro de 4 s).

Para valor de mensagem = 1003:

- controlar a mecânica do eixo. Eventualmente, o eixo foi deslocado para o estado desligado e a última posição real memorizada não coincide mais com a nova posição real na próxima inicialização.
- aumentar a tolerância para a comparação de valores reais no referenciamento (p9344).

Em seguida, controlar os valores reais, executar o POWER ON e definir novamente a confirmação de usuário.

Para valor de mensagem = 1004:

Para o 1º aplica-se: executar a confirmação segura. Definir novamente a confirmação de usuário.

Para o 2º aplica-se: executar a confirmação segura. Somente definir a confirmação de usuário depois de o eixo estar referenciado.

Para valor de mensagem = 1005:

- verificação das condições para desativação do STO.

Para valor de mensagem = 1012:

- atualizar a versão de firmware do Sensor Module para uma versão mais nova.
- Para o sistema de 1 encoder aplica-se: verificar os parâmetros do encoder quanto à igualdade (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Para os sistemas de 1 encoder e 2 encoders aplica-se: para copiar corretamente os parâmetros de encoder do p04xx, deve-se ajustar p9700 = 46 e p9701 = 172.
- Para encoder DQI aplica-se: se necessário, atualizar a versão de firmware da Control Unit para a versão mais recente disponível para o encoder DQI.
- o encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado, substituir o encoder.
- verificar se a estrutura do armário de controle e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC.
- executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar) ou uma inicialização a quente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- substituir o hardware.

Para valor de mensagem = 1014:

- verificar o valor real do encoder. Se necessário, aumentar a posição de tolerância (p9342) e/ou a tolerância de came (p9340).

Para valor de mensagem = 1024:

- verificação da conexão de comunicação.
- configurar os ciclos de relógio de monitoramento com um valor maior (p9500, p9511).
- executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- substituir o hardware.

Para valor de mensagem = 1030:

- verificar a conexão do encoder.
- substituir o encoder, se necessário.

Para valor de mensagem = 1031:

Executar os seguintes passos ao substituir um Sensor Module:

- iniciar a função de cópia para identificador de nó na unidade propulsora (p9700 = 1D hex).
- confirmar CRC do hardware na unidade propulsora (p9701 = EC hex).
- salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Adaptar a parametrização do encoder para o segundo canal conforme a seguir:

- definir o tipo de encoder (p0400).
- ativar o modo de comissionamento Safety (p0010 = 95).
- iniciar a função cópia para os parâmetros de encoder (p9700 = 46).
- sair do modo de comissionamento Safety (p0010 = 0).
- salvar os parâmetros de forma não volátil (copiar RAM para ROM).
- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.

Em princípio, aplica-se o seguinte:

- verificar a conexão do encoder.
- substituir o encoder, se necessário.

Para valor de mensagem = 6000 ... 6999:
- o significado dos diversos valores de mensagem está descrito na falha de Safety F01611 da Control Unit.
Para os demais valores de mensagem:
- o significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711.
Nota:
Essa mensagem pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou da PROFIsafe.
Veja também: p9300, p9500

230711 <Especificação do local>SI Motion P2: Defeito em um canal de monitoramento

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os dados de entrada ou em resultados dos monitoramentos e disparou o STOP F. Um dos monitoramentos não funciona mais de modo confiável, ou seja, não é mais possível operar com segurança.

Se pelo menos uma função de monitoramento está ativa, então, depois de expirar o temporizador, é emitida a mensagem C30701 "SI Motion: STOP B disparado". A mensagem aparece com o valor de mensagem 1031 numa substituição de hardware de um Sensor Module.

Os valores de mensagem descritos a seguir também podem aparecer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:

- Diferentes tempos de ciclo parametrizados (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Foram parametrizados tipos de eixo diferentes (p9502/p9302).
- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Sincronização incorreta.

Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):

0 ... 999:

Número do dado verificado pela comparação cruzada que resultou nesta mensagem.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711 da Control Unit.

1000: O temporizador de controle expirou. Houve uma ocorrência muito alta de troca de sinais nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.

1002:

A confirmação de usuário é divergente depois de expirar o temporizador.

A confirmação de usuário não é consistente. O estado da confirmação de usuário diverge nos dois canais de monitoramento depois de expirar um período de 4 s.

1003: Tolerância de referência excedida. Com a confirmação de usuário colocada, a diferença entre o novo ponto de referência determinado após a inicialização (encoder absoluto) ou a aproximação do ponto de referência (sistema de medição codificado por distância e/ou incremental) e a posição real segura (valor armazenado + distância percorrida) é maior do que a tolerância de referência (p9344). Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

1004:

Erro de plausibilidade na confirmação de usuário.

1. A definição foi feita novamente, mesmo com a confirmação de usuário já colocada. Neste caso retira-se a confirmação de usuário.

2. A confirmação de usuário foi colocada, mesmo o eixo não estando referenciado.

1005:

- Para monitoramentos de movimento seguros sem encoder: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.
- Para monitoramentos de movimento seguros com encoder: STO ativo com a seleção da parada de teste.

1011: Estado de aprovação divergente entre os canais de monitoramento.

1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.

1014: falha ao sincronizar o SGA para a função "Came Seguro"

1015: A mudança da gama de velocidade (bit 27 no telegrama PROFIsafe) dura mais que 2 min.

1020: Queda de comunicação cíclica entre os canais de monitoramento.

1021: Queda de comunicação cíclica entre o canal de monitoramento e o Sensor Module.

1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.

1024: Falha de sinal de vida para encoder HTL/TTL.

1030: Falha de encoder detectada por outro canal de monitoramento.

1031:

- A transmissão de dados entre o canal de monitoramento e o Sensor Module apresenta falhas (p9526/p9326).
- O Sensor Module para o segundo canal foi substituído.
- O encoder para o segundo canal foi parametrizado de forma incorreta.

1040: Pulsos cancelados com as funções de monitoramento sem encoder ativas.

1041: Valor de corrente muito baixo (sem encoder).

1042: Erro de plausibilidade de corrente/tensão.

1043: Número excessivo de acelerações.

1044: Erro de plausibilidade dos valores reais de corrente.

1045: CRC da posição de imobilização incorreto.

5000 ... 5140:

Valores de mensagem do PROFIsafe.

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711 da Control Unit.

6000 ... 6166:

Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).

Nestes valores de mensagem são transmitidos sinais de controle à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança. Se "STOP B depois da falha de comunicação PROFIsafe" (p9812) for parametrizado, a transferência do valor a prova de falhas é retardada.

O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na falha de Safety F01611 da Control Unit.

7000: A diferença da psição de segurança é maior do que a tolerância parametrizada (p9542/p9342).

7001: Valor de aumento para a posição segura na notação de 16 bits, muito baixo (p9574/p9374).

7002: Cycle counter for transferring the safe position is different in both monitoring channels.

Veja também: p9555, r9725

Resolução: Para valor de mensagem = 1002:

- executar o reconhecimento seguro, definir o consentimento do usuário em ambos os canais de monitoramento simultaneamente (dentro de 4 s).

Para valor de mensagem = 1003:

- verificar o sistema mecânico do eixo. Pode ser que o eixo tenha girado ao desligar, e a última posição real salva não corresponda à nova corresponda depois de o sistema ter sido ligado novamente.
- aumentar a tolerância para a comparação de valores reais no referenciamento (p9344).

Verificar então os valores reais, executar um POWER ON e definir o acordo do usuário novamente.

Para valor de mensagem = 1004:

Para o 1°, aplica-se o seguinte: realizar o reconhecimento seguro. Definir o acordo do usuário novamente.

Para o 2°, aplica-se o seguinte: realizar o reconhecimento seguro. Definir o acordo do usuário novamente se o eixo tiver sido referenciado.

Para o valor de mensagem = 1005:

- para monitoramento de funções de movimentos seguro sem encoder: verificar as condições para habilitação do pulso.
- para funções de monitoramento de movimentos seguros com encoder: verificar condições para desmarcação do STO.

Nota:

Para um Power Module, a parada de etste deve sempre ser realizada para habilitação de pulso (independente de com ou sem encoder).

Para o valor de mensagem = 1012:

- atualizar o firmware de Sensor Module para uma versão mais recente.
- para systemas de 1 encoder, aplica-se o seguinte: verificar os parâmetros de encoder quanto à igualdade (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Para os sistemas de 1 encoder e 2 encoders aplica-se: para copiar corretamente os parâmetros de encoder do p04xx, deve-se ajustar p9700 = 46 e p9701 = 172.
- para encoders DQI aplica-se o seguinte: Se necessário, atualize a versão de firmware da Control Unit para uma versão mais recente, que é liberada para encoders DQI.
- O encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado, substituir o encoder.
- verificar a estrutura do armário de controle e a disposição dos cabos em conformidade com EMC.
- executar um POWER ON (desligar/ligar) de todos os componentes ou uma partida a quente (p0009 = 30, p0976 = 2, 3).
- substituir o hardware.

Para o valor de mensagem= 1014:

- verificar o valor real do encoder. Se necessário, aumentar a posição de tolerância (p9342) e/ou a tolerância de came (p9340).

Para valor de mensagem = 1024:

- verificar a conexão de comunicação.
- se necessário, aumentar as configurações de ciclo de relógio de monitoramento (p9500, p9511).
- executar POWER ON para todos componentes (desligar/ligar).
- substituir o hardware.

Para valor de mensagem = 1030:

- verificar a conexão do encoder.
- substituir o encoder, se necessário.

Para valor de mensagem = 1031:

Executar os seguintes passos ao substituir um Sensor Module:

- iniciar a função de cópia para identificador de nó na unidade propulsora (p9700 = 1D hex).
- confirmar CRC do hardware na unidade propulsora (p9701 = EC hex).
- salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.

Adaptar a parametrização do encoder para o segundo canal conforme a seguir:

- definir o tipo de encoder (p0400).
- ativar o modo de comissionamento Safety (p0010 = 95).
- iniciar a função cópia para os parâmetros de encoder (p9700 = 46).
- sair do modo de comissionamento Safety (p0010 = 0).
- salvar os parâmetros de forma não volátil (copiar RAM para ROM).
- executar um POWER ON (ligar/desligar) para todos os componentes.

Em princípio, aplica-se o seguinte:
- verificar a conexão do encoder.
- substituir o encoder, se necessário.
Para valor de mensagem = 1040:
- desativar as funções de monitoramento sem encoder, ativar e desativar o STO.
- com a função de monitoramento "SLS" ativa, fazer a habilitação de pulsos dentro de 5 s após a desativação do STO.
Para o valor de mensagem = 6000 ... 6999:
- o significado dos diversos valores de mensagem está descrito na falha de Safety F01611 da Control Unit.
Para os demais valores de mensagem:
- o significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de Safety C01711.
Essa mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON conforme a seguir (confirmação segura):
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI onborad (somente CU310-2).
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Veja também: p9300, p9500

230712 <Especificação do local>SI Motion P2: Defeito no processamento F-IO

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ao fazer verificação cruzada e comparar os dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre parâmetros ou resultados do processamento F-IO e iniciou um STOP F. Uma das funções de monitoramento não é mais confiável - ex. não é possível operação segura.
A mensagem de segurança C30711 com valor 0 é também mostrada com a inicialização do STOP F.
Pelo menos uma função de monitoramento está ativa, a mensagem de segurança C30701 "SI Motion: STOP B iniciada" é mostrada depois que o tempo de parametrização expirou.
Valor da Mensagem 9r9749, representação decimal):
Número do arquivo de verificações cruzadas que resultou nesta mensagem.
Refere à descrição dos valores de mensagem na mensagem de segurança C01712.

Resolução: - Verificar e, se necessário, corrigir a parametrização nos parâmetros afetados.
- Garantir a igualdade através da cópia os dados SI para o segundo canal e depois realizar um teste de aprovação.
- Verificar o ciclo de monitoramento quanto à igualdade (p9500, p9300).
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON conforme segue (confirmação segura)
F-DI onboard (somente CU310-2)
PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Veja também: p9300, p9500

230714 <Especificação do local>SI Motion P2: Velocidade limitada segura excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento movimentou-se mais rápido que o valor limite de velocidade (p9331) previsto. O acionamento é parado pela reação de parada projetada (p9363).
Valor de mensagem (r9749, interpretar decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.

Resolução: - Verificar o programa de deslocamento no comando numérico.
- Verificar os limites para a função "SLS" e corrigir (p9331), se necessário.
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON conforme segue (confirmação segura)
- Terminal Module 54F (TM54F).
F-DI onboard (somente CU310-2)
PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
Veja também: p9331, p9363

230715 <Especificação do local>SI Motion P2: Posição seguramente limitada excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O eixo se movimentou além da posição parametrizada mencionada pela função "SLP".
Mensagem (r9749, representação decimall):
10: SLP1 violado.
20: SLP2 violado

Resolução: - verifique o programa de deslocamento/movimento no controle.
- verifique os limites para a função "SLP" e, se necessário, adapte (p9534, p9535)
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON conforme segue (confirmação segura):
Pré-requisito
- desative a função "SLP"e recoloque o eixo dentro do intervalo de posição permitido.
Faça uma confirmação segurança usando uma das seguintes opções:
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI (somente CU310-2)
- PROFIsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura) / SE: Safe software limit switches (chave fim de curso de software segura)
Veja também: p9334, p9335

230716 <Especificação do local>SI Motion P2: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A tolerância na função "Sentido de movimento seguro" foi excedida. O acionamento é parado pela reação de parada configurada (p9366).
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
0: A tolerância para a função "Sentido positivo de movimento seguro" foi excedida.
1: A tolerância para a função "Sentido negativo de movimento seguro" foi excedida.

Resolução: - verifique o programa de deslocamento/movimento no controle.
- verifique a tolerância para a função "SDI" e, se necessário, adapte (p9364)
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação seguro):
Pré-requisito:
- desative a função "SDI"e se necessário selecione novamente.
Faça uma confirmação seguro usando uma das seguintes opções:
- Terminal Module 54F (TM54F).
- F-DI onboard (somente CU310-2).
-PROFsafe.
- painel de controle de máquina.
Nota:
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9364, p9365, p9366

230717 <Especificação do local>SI Motion P2: limite SLA excedido

Objeto de acionamento: SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O limite de aceleração foi excedido para a função "Aceleração limitada com segurança". A unidade propulsora é parada através da resposta de parada configurada (p9379).
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
0: O monitoramento da aceleração grosseira violou o limite de aceleração.
1: O monitoramento da aceleração fina e, eventualmente filtrada, violou o limite de aceleração.

Resolução: - verificar o programa de deslocamento no controle.
- verificar o limite de aceleração para a função "SLA" e, se necessário, ajustar (p9378).
- realizar uma confirmação de segurança.
Para valor da mensagem = 0:
Efetuar análise das causas com r9714[0] e r9714[3].
Para valor da mensagem = 1:
Efetuar análise das causas com r9789[0], r9789[1] e r9789[2].
Nota:
SI: Safety Integrated
SLA: Safely-Limited Acceleration (aceleração limitada com segurança)
Veja também: p9378, p9379

230730 <Especificação do local>SI Motion P2: Bloco de referência inválido para velocidade limitada segura e dinâmica

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O bloco de referência transferido pelo PROFIsafe é negativo.
Um bloco de referência é utilizado para gerar um valor-limite de velocidade mencionada com base na quantidade de referência "Valor-limite de velocidade SLS1" (p9331[0]).
O drive é parado como resultado da resposta de parada configurada (p9363[0]).
Mensagem (r9749, representação decimall):
solicitada, bloco de referência inválido.

Resolução: No telegramaaa PROFIsafe, os dados de entrada S_SLS_LIMIT_IST devem ser corrigidas.
Esta mensagem pode ser confirmada sem um POWER ON como segue (confirmação segura):
- PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura)

230788 <Especificação do local>Parada de teste automática: Aguardar a desativação de STO via SMM

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A parada de teste automática não pôde ser executada após a inicialização.
Causas possíveis:
- a função STO está selecionada via Safety Extended Functions.
- há uma mensagem Safety, que resulto em um STO.
Nota:
STO: Safe Torque Off (torque desligado com segurança)

Resolução: - Desativar o STO via Safety Extended Functions.
- Eliminar a causa das mensagens de Safety pendente e confirmar as mensagens.
Nota:
A parada de teste automático é realizado após a remoção da causa.

230797 <Especificação do local>SI Motion P2: Eixo não mencionado seguramente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A posição de imobilização salva antes do desligamento não coincide com a posição atual detectada na ligação.
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
1: Eixo referenciado sem segurança.
2: Falta confirmação de usuário.

Resolução: Se a referência automática segura não for possível, o usuário deve emitir um contrato de usuário para a nova posição utilizando a tecla programável. Isso significa que esta posição é designada como relevante segura.
Nota:
SI: Safety Integrated

230798 <Especificação do local>SI Motion P2: Parada de teste para as funções de monitoramento de movimento em funcionamento

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O procedimento de verificação forçada (interrupção de teste) para as funções de monitoramento de movimento seguro está atualmente em andamento.

Resolução: Não necessário.

A mensagem é removida automaticamente quando a interrupção de teste for concluída.

Nota:

SI: Safety Integrated

230799 <Especificação do local>SI Motion P2: Modo de teste de aprovação ativo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O modo de teste de aprovação está ativo.

Isso significa que:

- o limite de velocidade do setpoint estava desativado (r9733).

- as chaves sem fim-padrão são desativadas durante o teste de aceitação para a fução SLP (para EPOS interno; caso contrário, por r10234).

Resolução: Nenhum necessário.

A mensagem para automaticamente ao sair do modo de teste de aceitação.

Nota:

SI: Safety Integrated

SLP: Safely-Limited Position (posição limitada segura)

230800 <Especificação do local>Módulo de potência: Mensagem coletiva

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O módulo de potência detectou pelo menos um erro.

Resolução: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

230801 <Especificação do local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para Power Unit.
O tempo de carga da CPU pode ser muito alto.
Causa da falha:
10 (=0A hex):
O bit com sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor da mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - desmarque as funções desnecessárias.
- Eventualmente eleve os tempos de amostragem (p0112, p0115).
- Substitua o respectivo componente (unidade de potência, Control Unit).

230802 <Especificação do local>Módulo de potência: Timeout

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um estouro do intervalo de tempo.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
xx: Número de intervalo de tempo

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

230804 <Especificação do local>Módulo de potência: CRC

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (OFF1)
Servo: OFF2 (OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de soma de verificação (erro CRC) na unidade de potência.

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

230805 <Especificação do local>Módulo de potência: Checksum EEPROM incorreto

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
03: Erro de dados Safety EEPROM.
...
20: Erro de dados Safety EEPROM.

Resolução: Substituir o módulo de potência afetado.

230809 <Especificação do local>Módulo de potência: Informação inválida de ativação

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para Control Unit 3P, o seguinte se aplica:
A última palavra de estado de ativação no telegramaaa de setpoint é identificada na identificação final. Uma identificação final dessa não é encontrada.

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

230810 <Especificação do local>Módulo de potência: Watchdog Timer

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na inicialização foi detectado que a causa para o Reset anterior foi um excesso do SAC-Watchdog-Timer.

Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

230820 <Especificação do local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

230835 <Especificação do local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente (unidade de potência, Control Unit).

230836 <Especificação do local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

230837 <Especificação do local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

230845 <Especificação do local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

230850 <Especificação do local>Módulo de potência: Erro interno de software

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Um erro interno de software ocorreu na unidade de potência.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.

Resolução: - substituir módulo de potência.
- se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- contatar o Technical Support.

230851 <Especificação do local>Power unit DRIVE-CLiQ (CU): Falta sinal- de- vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - desmarque as funções desnecessárias.
- Eventualmente eleve os tempos de amostragem (p0112, p0115).
- Substitua o respectivo componente (unidade de potência, Control Unit).

230853 <Especificação do local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A unidade de potência detectou que o telegrama nominal cíclico da Control Unit não foi atualizado a tempo. Pelo menos dois erros de sinal de vida ocorreram com a tolerância configurada em p7788.

Resolução: - Reduza o valor da tolerância (p7788) para monitoramento.
- verifique o Motor Module, e se necessário substitua.

230860 <Especificação do local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
A comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido nos sinais da Control Unit que fornecem a tensão falhou.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recebimento está muito adiantado.
17 (= 11 hex):
O erro CRC e o telegrama de recepção está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegrama é mais curto do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegrama é mais longo do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
20 (= 14 hex):
O comprimento do telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
21 (= 15 hex):
O tipo de telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
22 (= 16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não corresponde e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
25 (= 19 hex):
O bit de erro no telegrama de recebimento é ajustado e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

230875 <Especificação do local>Unidade de potência: Tensão de alimentação falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

230885 <Especificação do local>CU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ da unidade de potência à Control Unit envolvida.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

230886 <Especificação do local>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro quando enviando dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ da unidade de potência à Control Unit envolvida.
Não foi possível enviar os dados.
Causa da falha:
65 (= 41A hex):
O telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

230887 <Especificação do local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ (fonte de alimentação) envolvida. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro recebido: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante tempo de execução de medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a troca das características de dados muito grande.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

230895 <Especificação do local>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu uma falha no erro de comunicação DRIVE-CLiQ da unidade de potência à Control Unit envolvida.
Causa de falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternativos.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

230896 <Especificação do local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades inconsistente de componente.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (módulo de potência) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Resolução: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

230899 <Especificação do local>Módulo de potência: Falha desconhecida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu uma falha na fonte de alimentação que não pode ser interrompida no firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer ser o firmware deste componente for mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância da nova falha pode ser lida na descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

230903 <Especificação do local>Módulo de potência: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor analógico/digital.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.

Resolução: Para o valor de falha = 80000000 hex:
- Atualização de firmware da versão antiga.
Para o valor de falha = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Substituir o módulo.

230907 <Especificação do local>Módulo de potência: A configuração do FPGA falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro interno de software na inicialização dentro do módulo de potência.

Resolução: - se necessário, atualizar o Firmware na unidade de alimentação.
- substituir a Unidade de Alimentação.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

230919 <Especificação do local>Unidade de potência: Falha no monitoramento de temperatura

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O monitoramento de temperatura no módulo de potência falhou.
A operação livre de falhas do drive system não é mais garantida.
Valor de alarme (r2124, interpretar como binário):
Bit 0: Sensor 1 para a temperatura interna não pode mais ser avaliado.
Bit 1: Sensor 2 para a temperatura inerna não pode mais ser avaliado.

Resolução: Substitua a unidade de potência imediatamente.

230920 <Especificação do local>Módulo de potência: Falha do sensor de temperatura

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ao avaliar o sensor de temperatura, ocorreu um erro.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Mal contato nos fios ou os sensores não foram conectados.
KTY: R > 1630 Ohm, PT100: R > 375 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT100: R < 30 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Nota:
O sensor de temperatura está conectado aos seguintes terminais:
- Formato "Booksize": X21.1/.2 ou X22.1/.2
- Formato "Chassis": X41.4/.3
Informações sobre os sensores de temperatura são fornecidas nas seguintes literaturas, por exemplo:
SINAMICS S120 Function Manual Drive Functions

Resolução:
- Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

230930 <Especificação do local>Módulo de potência: O Trace de componentes armazenou dados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foram armazenados dados de Trace no componente.

Resolução: Nada necessário.
Nota:
Com p7792 = 1 os dados de Trace do componente podem ser armazenados no cartão de memória.

230950 <Especificação do local>Módulo de potência: Erro interno de software

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a origem de falha:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução:
- se necessário, atualize o firmware na unidade de potência para a última versão.
- contate o Technical Support.

230999 <Especificação do local>Módulo de potência: Alarme desconhecido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um alarme no módulo de potência que não pode ser interrompido para o Control Unit firmware.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais novo do que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, o valor deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

231100 <Especificação do local>Encoder 1: Distância da marca zero com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

231101 <Especificação do local>Encoder 1: Marca zero falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

231103 <Especificação do local>Encoder 1: Marca zero de nível de sinal (faixa R) fora da tolerância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: R track: %1

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude do sinal de marca zero (pista R) no encoder 1 não está na faixa de tolerância.
O erro pode ser desencadeado através do excesso do nível de tensão unipolar (RP/RN) ou através do valor abaixo da amplitude diferencial mínima.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível de sinal da pista R (16 Bit com sinal)
Os limites de disparo do nível de sinal unipolar do encoder estão na faixa < 1400 mV e > 3500 mV.
O limite de disparo para o nível de sinal diferencial do encoder está na faixa < -1600 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico da falha de amplitude não é medido ao mesmo tempo que a ocorrência da falha do hardware do Sensor Module.
O valor de falha pode ser representado entre -32768 ... 32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
A interpretação do nível de sinal somente é realizada se as seguintes condições estiverem preenchidas:
- Propriedades de Sensor Module disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativado (p0437.31 = 1).
Veja também: p0491

Resolução: - verifique a faixa de velocidade; as características de frequência (características de amplitude) do equipamento de medição não podem ser suficientes para a faixa de velocidade.
- verifique se o cabo do encoder e a proteção estão fixados de acordo com o EMC.
- verifique a conexão e contatos do cabo do encoder.
- verifique o tipo de encoder (encoder com marca zero).
- verifique se a marca zero está conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente (não conectados com a polaridade incorreta).
- substitua o cabo do encoder.
- se o risco de codificação está sujo ou iluminação antiga, substitua o encoder.

231110 <Especificação do local>Encoder 1: Comunicação serial interrompida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação interno ou externo está com falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Para um encoder EnDat 2.1, a significância do valor de falha é como segue:
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não retorna nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: A soma de verificação no protocolo do encoder não é compatível com os dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder interpretou o pedido incorretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no driver serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Timeout na leitura cíclica.
Bit 7: Timeout na comunicação de registro.
Bit 8: O protocolo é muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro do buffer de recepção.
Bit 10: Erro de Frame na leitura em duplicidade.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de nível de sinais do cabo de dados durante o tempo monoflop.
Bit 13: Cabo de dados com falha.
Bit 14: Erro na comunicação de registro.
Bit 15: Erro de comunicação interno.
Nota:
Em um encoder EnDat 2.2 o significado do valor de falha encontra-se descrito no F3x135 (x = 1, 2, 3).

Resolução: Para valor de falha, bit 0 = 1:
- Defeito de encoder F31111 pode fornecer detalhes adicionais.

Para valor de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para o valor de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 6 = 1:
- Atualize o firmware do Sensor Module.

Para valor de falha, bit 7 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

Para valor de falha, bit 8 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2).

Para valor de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 10 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2, p0449).

Para valor de falha, bit 11 = 1:
- Verifique a parametrização (p0436).

Para valor de falha, bit 12 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.6).

Para valor de falha, bit 13 = 1:
- Verifique os dados de linha.

Para o valor de falha, bit 14 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

231111 <Especificação do local>Encoder 1: Erro interno de encoder sinalizado (informações detalhadas)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder fornece informações detalhadas (erro de bit).
Para p0404.8 = 0, aplica-se o seguinte:
Valor de falha para solução de erros internos da Siemens
Para p0404.8 = 1, aplica-se o seguinte:
Falha (r0949, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Falha no sistema de iluminação.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Condição de sobretensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 4: Condição de subtensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 5: Condição de sobrecorrente de alimentação de energia de encoder.
Bit 6: A bateria precisa ser trocada.
Veja também: p0491

Resolução: Para yyyy = 0:
Para valor de falha, bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 3 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 4 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: substitui o motor.
Para valor de falha, bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).
Para yyyy = 1:
Encoder está com defeito. Substitua-o.

231112 <Especificação do local>Encoder 1: O encoder sinalizou um erro interno

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder sinalizou um erro interno através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Resolução: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

231115 <Especificação do local>Encoder 1: Nível de sinal da pista A ou B muito baixo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível de sinal (raiz de A^2 + B^2) do encoder ficou abaixo da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de ativação são < 170 mV (frequência de entrada <= 256 kHz) ou < 120 mV (frequência de entrada > 256 kHz).
Um nível de sinal de 500mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota de Sensor Modules para resolvers (ex.: SMC10 10):
O nível de sinal nominal de 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV e > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
O valor analógico da amplitude de erro não são medidos junto com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

231116 <Especificação do local>Encoder 1: Nível de sinal da pista A ou B muito baixo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O nível de sinal de encoder retificados A e B do encoder ficou abaixo da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de resposta são < 130 mV (observar a freqüência de resposta do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor de pico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para os Sensor Modules.
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

231117 <Especificação do local>Encoder 1: Inversão do sinal A/B/R com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Bit 16: Falha na pista A.
Bit 17: Falha na pista B.
Bit 18: Falha na pista R.
Nota:
No SMC30 (apenas número de artigo 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310-2 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de Artigo 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:
- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).
Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30), X220 (CUA32) ou no X23 (CU310-2):
- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

231118 <Especificação do local>Encoder 1: Mudança de velocidade não plausível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Para um encoder HTL/TTL a mudança de velocidade em vários ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no atual controle de tempo de amostra.
O encoder 1 é utilizado como encoder de motor e como reação ao erro ele pode ativar a mudança para o modo sem encoder.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0491, p0492

Resolução: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

231120 <Especificação do local>Encoder 1: Falha de alimentação no encoder

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense.
Bit 1: Sobrecorrente na alimentação do encoder.
Bit 2: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver negativa.
Bit 3: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver positiva.
Bit 4: A alimentação de energia 24V pelo Power Module (PM) está sobrecarregado.
Bit 5: Sobrecorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 6: Subcorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 7: Falha de hardware na conexão EnDat do conversor+
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos (pins) da tensão operacional estarão invertidos.
Veja também: p0491

Resolução: Para o valor de falha, bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- verifique as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: verifique a parametrização (p0404.22).

Para o valor de falha, bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- substitua o encoder ou o cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder

Para valor de falha, bit 3 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- A unidade de medição está conectada corretamente ao conversor?
- Substitua a unidade de medição ou o cabo à unidade de medição.

Para o valor de falha, bit 6, 7 = 1:
- Substitua o conversor EnDat 2.2 com defeito.

231121 <Especificação do local>Encoder 1: Posição de comutação determinada incorreta

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Foi detectado um erro de sensor de valor da posição real de comutação.
Veja também: p0491

Resolução: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231122 <Especificação do local>Encoder 1: Falha de haedware do Sensor Module

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER
Hla: ENCODER

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma falha de hardware no Sensor Module interno.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Referência de erro de tensão.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.

Resolução: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231123 <Especificação do local>Encoder 1: Nível do sinal A/B fora de tolerância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível unipolar (AP/AN ou BP/BN) para encoder 1 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinalnão é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Veja também: p0491

Resolução: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

231125 <Especificação do local>Encoder 1: Nível de sinal de faixa A ou B alto demais

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível de sinal (root from A^2 + B^2) do encoder excedeu o valor banda permitido.
Valor de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor analógico/digital super-controlado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff).
O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.
Veja também: p0491

Resolução: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

231126 <Especificação do local>Encoder 1: Nível de sinal de faixa A ou B alto demais

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (|A| + |B|) para encoder excedeu o limite permitida.
Valor de falha (r0949, representante hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = amplitude, ou seja, raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV até 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau está presente no zero negativo do crossover da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.
Veja também: p0491

Resolução: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

231129 <Especificação do local>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A31429.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Veja também: p0491

Resolução: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

231130 <Especificação do local>Encoder 1: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2

Reação: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.

Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.

Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.

Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):

yyyyxxxx hex

yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).

xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.

Escala: 32768 dec. = 180 °

Veja também: p0491

Resolução: - Verificar e, se necessário, corrigir p0431 (trigger via p1990 = 1 se necessário).

- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Se o Hall sensor é utilizado como um equivalente para a trilha C/D, verificar a conexão.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231131 <Especificação do local>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Encoder absoluto:

Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.

Valor de limite do tangenciamento:

- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).
- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.

Encoder incremental:

Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.

Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:

- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.

Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:

- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes. O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Veja também: p0491

Resolução:

- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

231135 <Especificação do local>Encoder 1: Falha ao determinar a posição (volta única)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder identificou uma falha de determinação de posição (volta única) e fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

231136 <Especificação do local>Encoder 1: Erro ao determinar a posição (multivoltas)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder identificou uma falha de determinação de posição (volta única) efornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

231137 <Especificação do local>Encoder 1: Falha ao determinar a posição (volta única)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
---
Para yy = 8 (0000 1000 bin) aplica-se o seguinte:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED.
Bit 17: Falha ao determinar a posição no multivoltas.
Bit 18: Monitoramento de capacidade de passo único Singleturn do canal Safety.
Bit 19: ECRC, erro de configuração no canal Safety.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.

Para yy = 11 (0000 1011 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Diferença de palavra de posição 1 entre o contador de rotação e o contador de software (XC_ERR).
Bit 1: Erro de pista de posição de palavra 1 dos sinais incrementais (LIS_ERR).
Bit 2: Erro de palavra de posição 1 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e o valor absoluto (ST_ERR).
Bit 3: Temperatura máxima permitida excedida (TEMP_ERR).
Bit 4: Sobretesão na alimentação (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Sobrecorrente na alimentação (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Subtensão de alimentação (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Contador de erro de rotação (MT_ERR).
Bit 8: F1 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 1.
Bit 9: F2 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 2.
Bit 11: Estado de bit de palavra de posição 1: posição de volta única OK (ADC_ready).
Bit 12: Estado de bit de palavra de posição 1: contador de rotação OK (MT_ready).
Bit 13: Erro de memória de palavra de posição 1 (MEM_ERR).
Bit 14: Erro de posição absoluta de palavra de posição 1 (MLS_ERR).
Bit 15: Erro de LED de palavra de posição 1, erro na unidade de iluminação (LED_ERR).
Bit 18: erro de palavra de posição 2 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e valores absolutos (ST_ERR).
Bit 21: Erro de memória de palavra de posição 2 (MEM_ERR).
Bit 22: Erro de posição de palavra de posição 2 (MLS_ERR).
Bit 23: erro de LED de palavra de posição 2, erro de unidade de iluminação (LED_ERR).

Para yy = 12 (0000 1100 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 8: falha no codificador.
Bit 10: erro no transporte de dados de posição interna

Para yy = 14 (0000 1110 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Temperatura de palavra de posição 1 fora do limite.
Bit 1: Erro de determinação de posição de palavra de posição 1 (multivoltas).
Bit 2: Erro FPGA de palavra de posição 1.
Bit 3: Erro de velocidade de palavra de posição 1.
Bit 4: Erro de comunicação de palavra de posição 1 entre FPGAs/erro no sinal incremental.
Bit 5: Valor absoluto de esgotamento de tempo de palavra de posição 1/erro ao determinar a posição (volta única).
Bit 6: Falha de hardware interno de palavra de posição 1 (reloógio/monitor pot IC/pot).
Bit 7: Erro interno de palavra de posição 1 (comunicação FPGA/parametrização FPGA/auto-teste/software).
Bit 8: Erro F1 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 1.
Bit 9: Erro F2 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 2.
Bit 16: Temperatura da palavra de posição 2 fora do limite.
Bit 17: Erro na determinação de posição da palavra de posição 2 (multivoltas).

Bit 18: Erro FPGA na palavra de posição 2.
Bit 19: Erro de velocidade na palavra de posição 2.
Bit 20: Erro de comunicação entre FPGAs na palavra de posição 2.
Bit 21: Erro de determinação de posição na palavra de posição 2 (volta única).
Bit 22: Falha interna de hardware na palavra de posição 2 (relógio/monitor pot IC/rel).
Bit 23: Erro interno na palavra de posição 2 (auto teste/software).

Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Resolução:
- determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

231138 <Especificação do local>Encoder 1: Erro ao determinar a posição (multivoltas)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
---
Para yy = 8 (0000 1000 bin) aplica-se o seguinte:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha ao determinar a posição no multivoltas.
Bit 19: ECRC, erro de configuração no canal Safety.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.

Para yy = 11 (0000 1011 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Diferença de palavra de posição 1 entre o contador de rotação e o contador de software (XC_ERR).
Bit 1: Erro de pista de posição de palavra 1 dos sinais incrementais (LIS_ERR).
Bit 2: Erro de palavra de posição 1 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e o valor absoluto (ST_ERR).
Bit 3: Temperatura máxima permitida excedida (TEMP_ERR).
Bit 4: Sobretesão na alimentação (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Sobrecorrente na alimentação (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Subtensão de alimentação (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Contador de erro de rotação (MT_ERR).
Bit 8: F1 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 1.
Bit 9: F2 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 2.
Bit 11: Estado de bit de palavra de posição 1: posição de volta única OK (ADC_ready).
Bit 12: Estado de bit de palavra de posição 1: contador de rotação OK (MT_ready).
Bit 13: Erro de memória de palavra de posição 1 (MEM_ERR).
Bit 14: Erro de posição absoluta de palavra de posição 1 (MLS_ERR).
Bit 15: Erro de LED de palavra de posição 1, erro na unidade de iluminação (LED_ERR).
Bit 18: erro de palavra de posição 2 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e valores absolutos (ST_ERR).
Bit 21: Erro de memória de palavra de posição 2 (MEM_ERR).
Bit 22: Erro de posição de palavra de posição 2 (MLS_ERR).
Bit 23: erro de LED de palavra de posição 2, erro de unidade de iluminação (LED_ERR).

Para yy = 14 (0000 1110 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Temperatura de palavra de posição 1 fora do limite.
Bit 1: Erro de determinação de posição de palavra de posição 1 (multivoltas).
Bit 2: Erro FPGA de palavra de posição 1.
Bit 3: Erro de velocidade de palavra de posição 1.
Bit 4: Erro de comunicação de palavra de posição 1 entre FPGAs/erro no sinal incremental.
Bit 5: Valor absoluto de esgotamento de tempo de palavra de posição 1/erro ao determinar a posição (volta única).
Bit 6: Falha de hardware interno de palavra de posição 1 (reloógio/monitor pot IC/pot).
Bit 7: Erro interno de palavra de posição 1 (comunicação FPGA/parametrização FPGA/auto-teste/software).
Bit 8: Erro F1 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (monitor de status de segurança) erro palavra de posição 2.
Bit 16: A temperatura da palavra de posição 2 está fora do limite.
Bit 17: Erro de determinação de posição da palavra de posição 2 (multi-voltas).
Bit 18: Erro FPGA de palavra de posição 2.
Bit 19: Palavra de posição 2 erro de posição.
Bit 20: Palavra de posição 2 erro de comunicação entre FPGAs.
Bit 21: Palavra de posição 2 erro de determinação de posição (volta única).
Bit 22: Palavra de posição 2 falha interna de hardware (relógio/monitor de potência IC/potência).

Bit 23: Palavra de posição 2 erro interno (auto-teste/software).

Nota:

Para uma versão de coficador que não esteja descrita aqui, favor contatar o fabricante do codificador para mais detalhes sobre a codificação de bit.

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

231142 <Especificação do local>Encoder 1: Falha de tensão da bateria

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.

Resolução: Substituir a bateria.

231150 <Especificação do local>Encoder 1: Inicialização falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 não pode ser executada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Funcionalidade danificada do encoder.
O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).
Veja também: p0404, p0491

Resolução: - Verificar o ajuste correto do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

231151 <Especificação do local>Encoder 1: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o Sensor Module.

Resolução: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437

231152 <Especificação do local>Encoder 1: Frequência máxima de sinal (pista A/B) excedida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A frequência máxima de sinal da avaliação de encoder foi excedida.
Falha (r0949, representação decimall):
Frequência atual de sinal em Hz.
Veja também: p0408

Resolução: - Reduza a velocidade.
- Utilize um encoder com um número de pulso menor (p0408).

231153 <Especificação do local>Encoder 1: Identificação falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a identificação do encoder (em espera) com p0400 = 10100 ocorreu um erro.
O encoder conectado não pôde ser identificado.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Comprimento de dados incorreto
Veja também: p0400

Resolução: Configurar o encoder manualmente conforme folha de dados.

231160 <Especificação do local>Encoder 1: Canal A do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4673).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.

Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).

Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

231161 <Especificação do local>Encoder 1: Canal B do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4675).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.

Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).

Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

231163 <Especificação do local>Encoder 1: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.

Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

231400 <Especificação do local>Encoder 1: Erro de distância da marca zero (Limite de alarme excedido)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.

Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.

A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).

Valor de advertência (r2124, representação decimal):

Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.

- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231401 <Especificação do local>Encoder 1: Limite de alarme marca zero falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada sem que uma marca zero tenha sido detectada.

A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).

Valor de advertência (r2124, representação decimal):

Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.

- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231405 <Especificação do local>Encoder 1: Temperatura no encoder avaliado excedida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Temperatura: [0.1 grau C] %1, número do sensor de temperatura: %2

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma temperatura alta demais foi detectada nos eletrônicos do encoder ou pela avaliação do encoder.
Valor de alarme (r0949, valor em decimal):
yyxxxx hex: yy = número de sensor de temperatura, xxxx = Temperatura de módulo medida em [0.1 °C].
Resolução: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

231407 <Especificação do local>Encoder 1: Limite de função alcançado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão
Resolução: Executar serviço. Substituir o encoder se necessário.
Nota:
A reserva atual funcional de um encoder pode visualizada amostrada via r4651.
Veja também: p4650, r4651

231410 <Especificação do local>Encoder 1: Erro de comunicação (encoder e Sensor Module)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.
Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

231411 <Especificação do local>Encoder 1: Alarme interno de sinais de encoder (informações detalhadas)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A palavra de falha do encoder absoluto contém bits de alarme definidos.
Alarme (r2124, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Frequência excedida (velocidade muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; a iluminação foi excedida.
Bit 3: Bateria descarregada.
Bit 4: Ponto de referência ultrapassado.
yyyy = 1:
Bit 0: Amplitude de sinal fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro de interface de multigiros
Bit 2: Erro de dados interno (giro simples/multigiro sem etapas simples).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro SAR_conversor
Bit 5: Falha na transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado como pino de erro (nErr).
Bit 7: Temperatura acima ou abaixo do limite.
Veja também: p0491

Resolução: Substituir o encoder.

231412 <Especificação do local>Encoder 1: O encoder sinaliza um alarme interno

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O encoder sializa um alarme interno através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Resolução: - Executar um POWER ON (desligar e ligar) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

231414 <Especificação do local>Encoder 1: Nível de sinal da pista C ou D fora de tolerância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: C track : %1, D track: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível de sinal (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de frequência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

231415 <Especificação do local>Encoder 1: Nível de sinal pista A ou B fora da tolerância (alarme)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível de sinal (raiz de A^2 + B^2) do encoder está fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 230 mV (observe a resposta de frequência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na posição desejada. Zero graus é no negativo zero crossover da trilha B.
Nota para Sensor Modules para resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

231418 <Especificação do local>Encoder 1: Diferença de velocidade não plausível (alarme)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de velocidade entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492 em vários ciclos de amostragem.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Resolução: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

231419 <Especificação do local>Encoder 1: A pista A ou B está fora da tolerância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A
xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231421 <Especificação do local>Encoder 1: Posição de comutação determinada incorreta (alarme)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi detectado um erro de sensor de valor real de posição de comutação.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Resolução: Para o valor de alarme = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

231422 <Especificação do local>Encoder 1: Pulsos por revolução de encoder de onda quadrada fora da faixa de tolerância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde com a distância parametrizada de marca zero.
Este alarme é acionado com uma correção PPR encoder ativo de onda quadrada e falha reparametrizada 31131 se o acumulador conter valores altos maiores que p4683 ou p4684.
A distância de marca zero para monitoramento de marca zero está configurado em p0425 (encoder rotativo).
Falha de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos diferenciais acumulados nos pulsos do encoder.
Veja também: p0491

Resolução:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

231429 <Especificação do local>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Veja também: p0491

Resolução: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

231431 <Especificação do local>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande (alarme)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.

Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.

Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

231432 <Especificação do local>Encoder 1: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Resolução: - Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

231442 <Especificação do local>Encoder 1: Limite de alarme de tensão da bateria atingido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Em estado desligado o encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn (multi-voltas). Se a tensão da bateria baixar mais ainda, as informações do Multiturn não poderão mais ser armazenadas.

Resolução: Substituir a bateria.

231443 <Especificação do local>Encoder 1: Nível de sinal C/D fora de tolerância (alarme)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 1 esta fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16= 1: Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível do sinal uniolar nominal do encoder deve ter limites de 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não será avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Veja também: p0491

Resolução:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de cabos CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

231460 <Especificação do local>Encoder 1: Canal A do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para o valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para o valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

231461 <Especificação do local>Encoder 1: Canal B do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite admissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição selecionada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).
Resolução: Para o valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para o valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para o valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

231462 <Especificação do local>Encoder 1: Sensor analógico sem canal ativo.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.
Resolução: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

231463 <Especificação do local>Encoder 1: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.
Resolução: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

231470 <Especificação do local>Encoder 1: O encoder sinaliza um erro interno (X521.7)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), uma contaminação do encoder é sinalizada via sinal 0 no terminal X521.7.

Resolução: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

231500 <Especificação do local>Encoder 1: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Resolução: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

231501 <Especificação do local>Encoder 1: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Quando desligado, o acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
Veja também: p0413, r0477

Resolução: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010

231502 <Especificação do local>Encoder 1: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (OFF2)
Servo: OFF1 (OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.

Resolução: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

231503 <Especificação do local>Encoder 1: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.

Resolução: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

231700 <Especificação do local>Encoder 1: monitoramento de segurança funcional iniciado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Segurança funcional ativada. O autoteste do encoder DRIVE-CLiQ detectou uma falha.
Valor de alarme (r2124, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.

Resolução: Substituir o encoder.

231800 <Especificação do local>Encoder 1: Mensagem coletiva

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Veja também: p0491

Resolução: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

231801 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Causa de falha:
10 (=0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Veja também: p0491

Resolução: - verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- substitua o respectivo componente.

231802 <Especificação do local>Encoder 1: Timeout

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um intervalo no encoder 1.
Falha (r0949, representação decimall):
yx hex: y = função envolvida (diagnóstico de falhas interno da Siemens), x = tempo envolvido
x = 9:
Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controlador de corrente).
x = A:
Timeout do intervalo médio de tempo.
x = C:
Timeout do intervalo lento de tempo.
yx = 3E7:
Timeout ao esperar pelo SYNO, (ex. um retorno inesperado para o modo acíclico).
Veja também: p0491

Resolução: Aumente o tempo de amostragem do controlador de corrente.
Nota:
Para um tempo de amostragem de controlador de corrente = 31.25 µs, utilize um SMx20 com número de artigo 6SL3055-0AA00-5xA3.

231804 <Especificação do local>Encoder 1: Erro de checksum no Sensor Module

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.
Veja também: p0491

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- atualize o firmware para a última versão (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- verifique se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- substitua o Sensor Module.

231805 <Especificação do local>Encoder 1: Checksum EEPROM incorreto

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados so EEPROM estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Veja também: p0491

Resolução: Substituir módulo.

231806 <Especificação do local>Encoder 1: Inicialização falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A inicialização do encoder falhou.
Falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0, 1: Inicialização do encoder com o motor em rotação falhou (desvio envolvendo posicionamento grosso e fino no pulso/4 do encoder).
Bit 2: Meia tensão encontrada para trilha A sem sucesso.
Bit 3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit 4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit 5: Meia tensão encontrada para pista de segurança A sem sucesso.
Bit 6: Meia tensão encontrada para pista de segurança B sem sucesso.
Bit 7: Meia tensão encontrada para pista C sem sucesso.
Bit 8: Meia tensão encontrada para pista D sem sucesso.
Bit 9: Meia tensão encontrada para pista R sem sucesso.
Bit 10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit 11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit 12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit 15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit 16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit 17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit 18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit 19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit 20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Bit 28: Erro na inicialização da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 29: Erro na leitura de dados da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 30: Checksum EEPROM da unidade de medição EnDat 2.2 incorreta.
Bit 31: Dados da unidade de medição EnDat 2.2 inconsistente.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.
Veja também: p0491

Resolução: Confirme falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação:
Bit 2 ... 9: Verifique a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verifique o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verifique a pista R, verifique os ajustes no p0404.
Bit 28: Verifique o cabo entre o conversor EnDat 2.2 e a unidade de medição.
Bit 29 ... 31: Substitua a unidade de medição com defeito.

231811 <Especificação do local>Encoder 1: Número de série de encoder alterado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O número de série do encoder de um motor síncrono foi alterado. Alteração somente é verificada em encoders com número de série (p. ex. encoder EnDat) e motores integrados (p. ex. p0300 = 401) ou motores externos (p0300 = 2).

Causa 1:

- O encoder foi substituído.

Causa 2:

- Nova colocação em funcionamento de um motor externo, integrado ou linear.

Causa 3:

- Foi substituído o motor com encoder instalado e ajustado.

Causa 4:

- Foi executado uma atualização de Firmware para uma versão que executa um teste do número de série do encoder.

Nota:

Com o controle de posição fechado da malha, o número de série é aceito no início do ajuste (p2507 = 2).

Quando o encoder for ajustado (p2507 = 3), o número de série é verificado para mudanças e, se necessário, o ajuste é reiniciado (p2507 = 1).

Proceda como segue para ocultar o monitoramento de número de série:

- ajuste os seguintes números de série para o Conjunto de Dados Encoder correspondente: p0441= FF, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- parametrize F07414 como uma mensagem tipo N (p2118, p2119).

Veja também: p0491

Resolução: Para as causas 1, 2:

Executar o ajuste automático usando a rotina de identificação de posição do polo. Reconhecer a falha. Iniciar a rotina de identificação de posição de polo com p1990 = 1. Então verificar se a rotina de identificação de posição de polo foi executada corretamente.

SERVO:

Se a técnica identificação de posição do polo estiver selecionada em p1980, e se p0301 não contiver um tipo de motor ajustado de fábrica com o encoder, então o p1990 é ativado automaticamente.

ou

Ajuste através do p0431. Neste caso, o novo número de série é automaticamente incorporado.

ou

Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

Para as causas 3, 4:

Incorporar o novo número de série com p0440 = 1.

231812 <Especificação do local>Encoder 1: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um ciclo ou Timing RX/TX solicitado pela Control Unit não será suportado.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

0: O ciclo de aplicação não é suportado.

1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.

2: O intervalo entre os momentos RX e TX é muito pequeno.

3: O momento TX é muito adiantado.

Resolução: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

231813 <Especificação do local>Encoder 1: Unidade lógica de hardware falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Infeed: NENHUM
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A unidade lógica do encoder DRIVE-CLiQ falhou.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Resolução: Se o erro ocorrer novamente, substitua o encoder.

231820 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Veja também: p0491

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

231835 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Veja também: p0491

Resolução: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

231836 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os dados não podem ser enviados.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde na lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Veja também: p0491

Resolução: Executar POWER ON

231837 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

231845 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Veja também: p0491

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

231850 <Especificação do local>Encoder 1: Avaliação do encoder erro interno de software

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro interno de software ocorrido no Sensor Module do encoder 1.
Falha (r0949, representação decimall):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum pela memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dado descritivo para EEPROM incorreto.
11500 - 11899: Dado de calibração para EEPROM incorreto.
11900 - 11999: Dado de configuração para EEPROM incorreto.
12000 - 12008: Falha de comunicação com o conversor analógico/digital.
16000: Erro no aplicação de inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16001: Erro ALU na inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16002: Erro na inicialização encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI.
16003: Erro na inicialização de segurança encoder DRIVE-CLiQ.
16004: Erro no sistema interno encoder DRIVE-CLiQ.
Veja também: p0491

Resolução: - trocar o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o firmware no Sensor Module.
- contatar o Technical Support.

231851 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de conexão para a Control Unit.
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Atualize o firmware do componente envolvido.
- realize um POWER ON (desligar/ligar para o componente envolvido.

231860 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
A comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido nos sinais de Control Unit sinaliza que a alimentação de voltagem falhou.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recepção está muito antecipado.
17 (= 11 hex):
Erro CRC e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegrama é menor do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegrama é maior do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não corresponde e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegrama de recebimento é ajustado e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

231875 <Especificação do local>Encoder 1 Falha tensão alimentação

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

231885 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa de falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não ajustado no telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
O intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98(= 62 hex):
Erro na transição à operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - verifique a tensão de alimentação do componente envolvido.
- execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.

231886 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Não foi possível enviar os dados..
Causa de falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Executar POWER ON.
- Verificar se a versão de Firmware do encoder (r0148) é compatível com a versão de Firmware da Control Unit (r0018).

231887 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 1). Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Resposta recebida com atraso durante tempo de execução da medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a trocar características dos dados muito longo.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

231895 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Causa da falha:
11 (= 0B hex):
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

231896 <Especificação do local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades de componente inconsistente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (ENCODER, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 1) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Resolução: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

231899 <Especificação do local>Encoder 1: Falha desconhecida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 1, falha que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Veja também: p0491

Resolução: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

231902 <Especificação do local>Encoder 1: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de alarme (r2124, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Resolução: - substituir o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

231903 <Especificação do local>Encoder 1: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de alarme (r2124, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Resolução: - substituir o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

231905 <Especificação do local>Encoder 1: Erro de parametrização de encoder

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro foi identificado na parametrização do encoder.
É possível que o tipo de encoder parametrizado não corresponda com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- determine o número de parâmetro pelo valor de falha (r0949).
- determine o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = parâmetro
yyyy = 421:
Para um encoder EnDat/SSI, a posição absoluta no protocolo deve ser menor ou igual a 30 bits.
yyyy = 0:
Nenhuma informação adicional disponível.
yyyy = 1:
O nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com o monitoramento de pistas A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) não é suportado neste componente.
yyyy = 2:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Inicie uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Selecione no p0400 um encoder da lista com um código < 10000.
yyyy = 4:
O encoder SSI (p0404.9 = 1) sem pista A/B não é suportado por este componente.
yyyy = 5:
No encoder SQW o valor no p4686 é maior do que o valor no p0425.
yyyy = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser empregado com esta versão de firmware.
yyyy = 7:
Para o encoder SQW a correção XIST1 (p0437.2) é permitida somente com marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela régua linear empregada.
yyyy = 9:
O comprimento da posição no protocolo EnDat pode ser de no máximo 32 bits.
yyyy = 10:
O encoder conectado não é suportado.
yyyy = 11:
O hardware não suporta o monitoramento de pista.
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

231912 <Especificação do local>Encoder 1: Combinação de dispositivo não é permitida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: ENCODER (NENHUM)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: ENCODER (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A combinação de dispositivo selecionado não é suportada.
Falha (r0949, representação decimall):
1003:
A unidade de medição conectada não pode ser operada com o conversor EnDat 2.2. Por exemplo, a unidade de medição tem um número/resolução de pulso de 2^n.
1005:
O tipo de unidade de medição (incremental) não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
1006:
O tempo de duração máxima (31.25 µs) da transferência EnDat foi excedida.
2001:
A combinação de ajuste do ciclo de controlador de corrente, ciclo DP e o ciclo de Safety, não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
2002:
A resolução da unidade de medição linear não corresponde com a largura de par de polos do motor linear
Largura do par de pólos, mínimo = p0422 * 2^20

Resolução: Para o valor de falha = 1003, 1005, 1006:
- Utilize uma unidade de medição permitida.

Para o valor de falha = 2001:
- Ajuste uma combinação de ciclo permitida (se necessário, utilize ajustes-padrão).

Para o valor de falha = 2002:
- Utilize uma unidade de medição com uma resolução baixa (p0422).

231915 <Especificação do local>Encoder 1: Erro de configuração de encoder

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A configuração do encoder 1 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1:
A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
2:
O DQ cíclico de receber telegrama é muito longo e está limitado.
3:
O DQ cíclico de enviar telegrama é muito longo e está limitado.
419:
Na resolução fina Gx_XIST2 configurada o encoder detectou um possível valor máximo absoluto e real de posição (r0483), o qual não pode mais ser representado em apenas 32 Bits.

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
Não realize nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de alarme = 419:
Reduza a resolução fina (p0419) ou desative o monitoramento (p0437.25), se a faixa de multigiros completa não for exigida.

231916 <Especificação do local>Encoder 1: Erro de parametrização de encoder

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: ENCODER (NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O parâmetro do encoder foi detectado como sendo incorreto.
É possível o tipo de encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determinar o número do parâmetro usando o valor da falta (r0949).
- Determinar o parâmetro indexado (p0187).
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro.
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

231920 <Especificação do local>Encoder 1: Falha do sensor de temperatura (motor)

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1, número do canal: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O motor detectou uma falha na avaliação do sensor de temperatura.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Ruptura de fio ou sensor não conectado.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2 (= 02 hex):
Resistência medida está muito baixa.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Veja também: p0491

Resolução: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

231930 <Especificação do local>Encoder 1: Dados salvos pelo registrador de dados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para a função ativada "Data logger" [Registrador de Dados] (p0437.0 = 1) ocorreu uma falha com o Sensor Module. Este alarme indica que os dados de diagnóstico correspondentes à falha foram salvos no cartão de memória.
Os dados de diagnóstico são salvos nas seguintes pastas:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
As seguintes informações são contidas no arquivo TXT:
- Exibição do último arquivo BIN gravado.
- Número das operações de gravação ainda possíveis (de 10000 descendentes).
Nota:
Somente a Siemens pode avaliar os arquivos BIN.

Resolução: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente.
O registrador de dados está pronto para registrar os próximos casos de falha.

231940 <Especificação do local>Encoder 1: Tensão S1 incorreta de sensor de eixo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão do sensor analógico S1 está fora da faixa permitida.
Valor alarme (r2124, representação decimall):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.

Resolução: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
Veja também: p5040, p5041

231950 <Especificação do local>Encoder 1: Erro interno de software

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: ENCODER (OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
O valor de falha contém informações com relação à fonte de falha.
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - se necessário, atualize o firmware no Sensor Module para a última versão.
- contate o Technical Support.

231999 <Especificação do local>Encoder 1: Alarme desconhecido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module para encoder 1 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Conrol Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Veja também: p0491

Resolução: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

232100 <Especificação do local>Encoder 2: Distância da marca zero com erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

232101 <Especificação do local>Encoder 2: Marca zero falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

232103 <Especificação do local>Encoder 2: Marca zero de nível de sinal (faixa R) fora da tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: R track: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude do sinal de marca zero (pista R) no encoder 2 não está na faixa de tolerância.
O erro pode ser desencadeado através do excesso do nível de tensão unipolar (RP/RN) ou através do valor abaixo da amplitude diferencial mínima.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível de sinal da pista R (16 Bit com sinal)
Os limites de disparo do nível de sinal unipolar do encoder estão na faixa < 1400 mV e > 3500 mV.
O limite de disparo para o nível de sinal diferencial do encoder está na faixa < -1600 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico da falha de amplitude não é medido ao mesmo tempo que a ocorrência da falha do hardware do Sensor Module.
O valor de falha pode ser representado entre -32768 ... 32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
A interpretação do nível de sinal somente é realizada se as seguintes condições estiverem preenchidas:
- Propriedades de Sensor Module disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativado (p0437.31 = 1).

Resolução: - verifique a faixa de velocidade; as características de frequência (características de amplitude) do equipamento de medição não podem ser suficientes para a faixa de velocidade.
- verifique se o cabo do encoder e a proteção estão fixados de acordo com o EMC.
- verifique a conexão e contatos do cabo do encoder.
- verifique o tipo de encoder (encoder com marca zero).
- verifique se a marca zero está conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente (não conectados com a polaridade incorreta).
- substitua o cabo do encoder.
- se o risco de codificação está sujo ou iluminação antiga, substitua o encoder.

232110 <Especificação do local>Encoder 2: Comunicação serial interrompida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação interno ou externo está com falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Para um encoder EnDat 2.1, a significância do valor de falha é como segue:
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não retorna nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: A soma de verificação no protocolo do encoder não é compatível com os dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder interpretou o pedido incorretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no driver serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Timeout na leitura cíclica.
Bit 7: Timeout na comunicação de registro.
Bit 8: O protocolo é muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro do buffer de recepção.
Bit 10: Erro de Frame na leitura em duplicidade.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de nível de sinais do cabo de dados durante o tempo monoflop.
Bit 13: Cabo de dados com falha.
Bit 14: Erro na comunicação de registro.
Bit 15: Erro de comunicação interno.
Nota:
Em um encoder EnDat 2.2 o significado do valor de falha encontra-se descrito no F3x135 (x = 1, 2, 3).

Resolução: Para valor de falha, bit 0 = 1:
- Defeito de encoder F31111 pode fornecer detalhes adicionais.

Para valor de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para o valor de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 6 = 1:
- Atualize o firmware do Sensor Module.

Para valor de falha, bit 7 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

Para valor de falha, bit 8 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2).

Para valor de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 10 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2, p0449).

Para valor de falha, bit 11 = 1:
- Verifique a parametrização (p0436).

Para valor de falha, bit 12 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.6).

Para valor de falha, bit 13 = 1:
- Verifique os dados de linha.

Para o valor de falha, bit 14 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

232111 <Especificação do local>Encoder 2: Erro interno de encoder sinalizado (informações detalhadas)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder fornece informações detalhadas (erro de bit).
Para p0404.8 = 0, aplica-se o seguinte:
Valor de falha para solução de erros internos da Siemens
Para p0404.8 = 1, aplica-se o seguinte:
Falha (r0949, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Falha no sistema de iluminação.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Condição de sobretensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 4: Condição de subtensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 5: Condição de sobrecorrente de alimentação de energia de encoder.
Bit 6: A bateria precisa ser trocada.

Resolução: Para yyyy = 0:
Para valor de falha, bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 3 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 4 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: substitui o motor.
Para valor de falha, bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).
Para yyyy = 1:
Encoder está com defeito. Substitua-o.

232112 <Especificação do local>Encoder 2: O encoder sinalizou um erro interno

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder sinaliza um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Resolução: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

232115 <Especificação do local>Encoder 2: Nível de sinal da pista A ou B muito baixo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível de sinal (raiz de A^2 + B^2) do encoder ficou abaixo da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de ativação são < 170 mV (frequência de entrada <= 256 kHz) ou < 120 mV (frequência de entrada > 256 kHz).
Um nível de sinal de 500mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota de Sensor Modules para resolvers (ex.: SMC10 10):
O nível de sinal nominal de 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV e > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
O valor analógico da amplitude de erro não são medidos junto com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Resolução: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

232116 <Especificação do local>Encoder 2: Nível de sinal da pista A ou B muito baixo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O nível de sinal de encoder retificados A e B do encoder ficou abaixo da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de resposta são < 130 mV (observar a freqüência de resposta do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor de pico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para os Sensor Modules.

Resolução: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

232117 <Especificação do local>Encoder 2: Inversão do sinal A/B/R com erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Bit 16: Falha na pista A.
Bit 17: Falha na pista B.
Bit 18: Falha na pista R.
Nota:
No SMC30 (apenas número de artigo 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310-2 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.

Resolução: - Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de Artigo 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:
- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).
Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30), X220 (CUA32) ou no X23 (CU310-2):
- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

232118 <Especificação do local>Encoder 2: Mudança de velocidade não plausível

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Para um encoder HTL/TTL, a mudança de velocidade excedeu o valor no p0492 superior vários ciclos de amostra.
A troca do valor médio da velocidade atual - se aplicado - é monitorado no controle atual do tempo de amostra.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Resolução:
- Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

232120 <Especificação do local>Encoder 2: Falha de alimentação no encoder

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense.
Bit 1: Sobrecorrente na alimentação do encoder.
Bit 2: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver negativa.
Bit 3: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver positiva.
Bit 4: A alimentação de energia 24V pelo Power Module (PM) está sobrecarregado.
Bit 5: Sobrecorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 6: Subcorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 7: Falha de hardware na conexão EnDat do conversor+
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos (pins) da tensão operacional estarão invertidos.

Resolução:
Para o valor de falha, bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- verifique as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: verifique a parametrização (p0404.22).

Para o valor de falha, bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- substitua o encoder ou o cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder

Para valor de falha, bit 3 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- A unidade de medição está conectada corretamente ao conversor?
- Substitua a unidade de medição ou o cabo à unidade de medição.

Para o valor de falha, bit 6, 7 = 1:
- Substitua o conversor EnDat 2.2 com defeito.

232121 <Especificação do local>Encoder 2: Posição de comutação determinada incorreta

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Foi detectado um erro de sensor de valor da posição real de comutação.
Resolução: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232122 <Especificação do local>Encoder 2: Falha de haedware do Sensor Module

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi detectada uma falha de hardware no Sensor Module interno.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Referência de erro de tensão.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.
Resolução: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232123 <Especificação do local>Encoder 2: Nível do sinal A/B fora de tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O nível unipolar (AP/AN ou BP/BN) para encoder 2 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinalnão é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Resolução: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

232125 <Especificação do local>Encoder 2: Nível de sinal de faixa A ou B alto demais

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2
Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível de sinal (root from A^2 + B^2) do encoder excedeu o valor banda permitido.
Valor de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor analógico/digital super-controlado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff).
O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.

Resolução: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

232126 <Especificação do local>Encoder 2: Nível de sinal de faixa A ou B alto demais

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (|A| + |B|) para encoder excedeu o limite permitida.
Valor de falha (r0949, representante hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = amplitude, ou seja, raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV até 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau está presente no zero negativo do crossover da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Resolução: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

232129 <Especificação do local>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A32429.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Resolução: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

232130 <Especificação do local>Encoder 2: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Escala: 32768 dec. = 180 °

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar a conexão para o sensor Hall como reposição da trilha C/D.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232131 <Especificação do local>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Encoder absoluto:

Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.

Valor de limite do tangenciamento:

- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).

- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.

Encoder incremental:

Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.

Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:

- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.

Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:

- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes. O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.

- Verificar a conexão dos plugs.

- Substituir o encoder e o cabo do encoder.

- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.

- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).

- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

232135 <Especificação do local>Encoder 2: Falha ao determinar a posição (volta única)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder identificou uma falha de determinação de posição (volta única) e fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

232136 <Especificação do local>Encoder 2: Erro ao determinar a posição (multivoltas)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder identificou uma falha de determinação de posição (volta única) efornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

232137 <Especificação do local>Encoder 2: Falha ao determinar a posição (volta única)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
---
Para yy = 8 (0000 1000 bin) aplica-se o seguinte:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED.
Bit 17: Falha ao determinar a posição no multivoltas.
Bit 18: Monitoramento de capacidade de passo único Singleturn do canal Safety.
Bit 19: ECRC, erro de configuração no canal Safety.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.

Para yy = 11 (0000 1011 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Diferença de palavra de posição 1 entre o contador de rotação e o contador de software (XC_ERR).
Bit 1: Erro de pista de posição de palavra 1 dos sinais incrementais (LIS_ERR).
Bit 2: Erro de palavra de posição 1 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e o valor absoluto (ST_ERR).
Bit 3: Temperatura máxima permitida excedida (TEMP_ERR).
Bit 4: Sobretesão na alimentação (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Sobrecorrente na alimentação (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Subtensão de alimentação (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Contador de erro de rotação (MT_ERR).
Bit 8: F1 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 1.
Bit 9: F2 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 2.
Bit 11: Estado de bit de palavra de posição 1: posição de volta única OK (ADC_ready).
Bit 12: Estado de bit de palavra de posição 1: contador de rotação OK (MT_ready).
Bit 13: Erro de memória de palavra de posição 1 (MEM_ERR).
Bit 14: Erro de posição absoluta de palavra de posição 1 (MLS_ERR).
Bit 15: Erro de LED de palavra de posição 1, erro na unidade de iluminação (LED_ERR).
Bit 18: erro de palavra de posição 2 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e valores absolutos (ST_ERR).
Bit 21: Erro de memória de palavra de posição 2 (MEM_ERR).
Bit 22: Erro de posição de palavra de posição 2 (MLS_ERR).
Bit 23: erro de LED de palavra de posição 2, erro de unidade de iluminação (LED_ERR).

Para yy = 12 (0000 1100 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 8: falha no codificador.
Bit 10: erro no transporte de dados de posição interna

Para yy = 14 (0000 1110 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Temperatura de palavra de posição 1 fora do limite.
Bit 1: Erro de determinação de posição de palavra de posição 1 (multivoltas).
Bit 2: Erro FPGA de palavra de posição 1.
Bit 3: Erro de velocidade de palavra de posição 1.
Bit 4: Erro de comunicação de palavra de posição 1 entre FPGAs/erro no sinal incremental.
Bit 5: Valor absoluto de esgotamento de tempo de palavra de posição 1/erro ao determinar a posição (volta única).
Bit 6: Falha de hardware interno de palavra de posição 1 (reloógio/monitor pot IC/pot).
Bit 7: Erro interno de palavra de posição 1 (comunicação FPGA/parametrização FPGA/auto-teste/software).
Bit 8: Erro F1 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 1.
Bit 9: Erro F2 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 2.
Bit 16: Temperatura da palavra de posição 2 fora do limite.
Bit 17: Erro na determinação de posição da palavra de posição 2 (multivoltas).

Bit 18: Erro FPGA na palavra de posição 2.
Bit 19: Erro de velocidade na palavra de posição 2.
Bit 20: Erro de comunicação entre FPGAs na palavra de posição 2.
Bit 21: Erro de determinação de posição na palavra de posição 2 (volta única).
Bit 22: Falha interna de hardware na palavra de posição 2 (relógio/monitor pot IC/rel).
Bit 23: Erro interno na palavra de posição 2 (auto teste/software).

Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

232138 <Especificação do local>Encoder 2: Erro ao determinar a posição (multivoltas)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
---
Para yy = 8 (0000 1000 bin) aplica-se o seguinte:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha ao determinar a posição no multivoltas.
Bit 19: ECRC, erro de configuração no canal Safety.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.

Para yy = 11 (0000 1011 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Diferença de palavra de posição 1 entre o contador de rotação e o contador de software (XC_ERR).
Bit 1: Erro de pista de posição de palavra 1 dos sinais incrementais (LIS_ERR).
Bit 2: Erro de palavra de posição 1 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e o valor absoluto (ST_ERR).
Bit 3: Temperatura máxima permitida excedida (TEMP_ERR).
Bit 4: Sobretesão na alimentação (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Sobrecorrente na alimentação (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Subtensão de alimentação (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Contador de erro de rotação (MT_ERR).
Bit 8: F1 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 1.
Bit 9: F2 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 2.
Bit 11: Estado de bit de palavra de posição 1: posição de volta única OK (ADC_ready).
Bit 12: Estado de bit de palavra de posição 1: contador de rotação OK (MT_ready).
Bit 13: Erro de memória de palavra de posição 1 (MEM_ERR).
Bit 14: Erro de posição absoluta de palavra de posição 1 (MLS_ERR).
Bit 15: Erro de LED de palavra de posição 1, erro na unidade de iluminação (LED_ERR).
Bit 18: erro de palavra de posição 2 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e valores absolutos (ST_ERR).
Bit 21: Erro de memória de palavra de posição 2 (MEM_ERR).
Bit 22: Erro de posição de palavra de posição 2 (MLS_ERR).
Bit 23: erro de LED de palavra de posição 2, erro de unidade de iluminação (LED_ERR).

Para yy = 14 (0000 1110 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Temperatura de palavra de posição 1 fora do limite.
Bit 1: Erro de determinação de posição de palavra de posição 1 (multivoltas).
Bit 2: Erro FPGA de palavra de posição 1.
Bit 3: Erro de velocidade de palavra de posição 1.
Bit 4: Erro de comunicação de palavra de posição 1 entre FPGAs/erro no sinal incremental.
Bit 5: Valor absoluto de esgotamento de tempo de palavra de posição 1/erro ao determinar a posição (volta única).
Bit 6: Falha de hardware interno de palavra de posição 1 (reloógio/monitor pot IC/pot).
Bit 7: Erro interno de palavra de posição 1 (comunicação FPGA/parametrização FPGA/auto-teste/software).
Bit 8: Erro F1 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (monitor de status de segurança) erro palavra de posição 2.
Bit 16: A temperatura da palavra de posição 2 está fora do limite.
Bit 17: Erro de determinação de posição da palavra de posição 2 (multi-voltas).
Bit 18: Erro FPGA de palavra de posição 2.
Bit 19: Palavra de posição 2 erro de posição.
Bit 20: Palavra de posição 2 erro de comunicação entre FPGAs.
Bit 21: Palavra de posição 2 erro de determinação de posição (volta única).
Bit 22: Palavra de posição 2 falha interna de hardware (relógio/monitor de potência IC/potência).

Bit 23: Palavra de posição 2 erro interno (auto-teste/software).

Nota:

Para uma versão de cofícador que não esteja descrita aqui, favor contatar o fabricante do codificador para mais detalhes sobre a codificação de bit.

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.

- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

232142 <Especificação do local>Encoder 2: Falha de tensão da bateria

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.

Resolução: Substituir a bateria.

232150 <Especificação do local>Encoder 2: Inicialização falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 não pode ser executada.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

Funcionalidade danificada do encoder.

O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).

Resolução: - Verificar o ajuste correto do p0404.

- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

232151 <Especificação do local>Encoder 2: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o Sensor Module.

Resolução: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.

Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).

Veja também: p0437

232152 <Especificação do local>Encoder 2: Frequência máxima de sinal (pista A/B) excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A frequência máxima de sinal da avaliação de encoder excedeu.
Falha (r0949, representação decimall):
Frequência atual de entrada em Hz.
Veja também: p0408

Resolução: - Reduza a velocidade.
- Utilize um encoder com um número de pulso menor (p0408).

232153 <Especificação do local>Encoder 2: Identificação falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a identificação do encoder (em espera) com p0400 = 10100 ocorreu um erro.
O encoder conectado não pôde ser identificado.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Comprimento de dados incorreto
Veja também: p0400

Resolução: Configurar o encoder manualmente conforme folha de dados.

232160 <Especificação do local>Encoder 2: Canal A do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4673).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

232161 <Especificação do local>Encoder 2: Canal B do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4675).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

232163 <Especificação do local>Encoder 2: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

232400 <Especificação do local>Encoder 2: Erro de distância da marca zero (Limite de alarme excedido)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Resolução:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232401 <Especificação do local>Encoder 2: Limite de alarme marca zero falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada sem que uma marca zero tenha sido detectada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Resolução:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232405 <Especificação do local>Encoder 2: Temperatura no encoder avaliado excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Temperatura: [0.1 grau C] %1, número do sensor de temperatura: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma temperatura alta demais foi detectada nos eletrônicos do encoder ou pela avaliação do encoder
Valor de alarme (r0949, valor em decimal):
yyxxxx hex: yy = número de sensor de temperatura, xxxx = Temperatura de módulo medida em [0.1 °C].

Resolução: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

232407 <Especificação do local>Encoder 2: Limite de função alcançado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão
Resolução: Executar serviço. Substituir o encoder se necessário.
Nota:
A reserva atual funcional de um encoder pode visualizada amostrada via r4651.
Veja também: p4650, r4651

232410 <Especificação do local>Encoder 2: Erro de comunicação (encoder e Sensor Module)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.
Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

232411 <Especificação do local>Encoder 2: Alarme interno de sinais de encoder (informações detalhadas)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM

Causa: A palavra de falha do encoder absoluto contém bits de alarme definidos.
Alarme (r2124, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Frequência excedida (velocidade muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; sistema de iluminação excedida.
Bit 3: Bateria descarregada.
Bit 4: Ponto de referência ultrapassado.
yyyy =1:
Bit 0: Amplitude de sinal fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro de interface de multigiros
Bit 2: Erro de dados interno (giro simples/multigiros não com etapas simples).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro do conversor SAR.
Bit 5: Falha na transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado no pino de erro (nErr).
Bit 7: Limite de temperatura acima ou abaixo.

Resolução: Substituir o encoder.

232412 <Especificação do local>Encoder 2: O encoder sinaliza um alarme interno

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O encoder sializa um alarme interno através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Resolução:
- Executar um POWER ON (desligar e ligar) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

232414 <Especificação do local>Encoder 2: Nível de sinal da pista C ou D fora de tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: C track : %1, D track: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível de sinal (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de frequência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

232415 <Especificação do local>Encoder 2: Nível de sinal pista A ou B fora da tolerância (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível de sinal (raiz de A^2 + B^2) do encoder está fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 230 mV (observe a resposta de frequência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na posição desejada. Zero graus é no negativo zero crossover da trilha B.
Nota para Sensor Modules para resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Resolução: - Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

232418 <Especificação do local>Encoder 2: Diferença de velocidade não plausível (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de velocidade entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492 em vários ciclos de amostragem.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Resolução: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

232419 <Especificação do local>Encoder 2: A pista A ou B está fora da tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A
xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica

Resolução: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232421 <Especificação do local>Encoder 2: Posição de comutação determinada incorreta (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi detectado um erro de sensor de valor real de posição de comutação.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Resolução: Para o valor de alarme = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

232422 <Especificação do local>Encoder 2: Pulsos por revolução de encoder de onda quadrada fora da faixa de tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde com a distância parametrizada de marca zero.
Este alarme é acionado com uma correção PPR encoder ativo de onda quadrada e falha reparametrizada 31131 se o acumulador conter valores altos maiores que p4683 ou p4684.
A distância de marca zero para monitoramento de marca zero está configurado em p0425 (encoder rotativo).
Falha de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos diferenciais acumulados nos pulsos do encoder.

Resolução:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

232429 <Especificação do local>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Resolução:
- Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

232431 <Especificação do local>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.
Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:
- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.

Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:
- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.

Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Resolução:
- Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

232432 <Especificação do local>Encoder 2: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Resolução:
- Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

232442 <Especificação do local>Encoder 2: Limite de alarme de tensão da bateria atingido

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Em estado desligado o encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn (multi-voltas). Se a tensão da bateria baixar mais ainda, as informações do Multiturn não poderão mais ser armazenadas.

Resolução: Substituir a bateria.

232443 <Especificação do local>Encoder 2: Nível de sinal C/D fora de tolerância (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 2 esta fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16= 1: Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível do sinal uniolar nominal do encoder deve ter limites de 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não será avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Resolução:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de cabos CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

232460 <Especificação do local>Encoder 2: Canal A do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.

Para o valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).

Para o valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

232461 <Especificação do local>Encoder 2: Canal B do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite admissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição selecionada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para o valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para o valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

232462 <Especificação do local>Encoder 2: Sensor analógico sem canal ativo.

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.

Resolução: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

232463 <Especificação do local>Encoder 2: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Resolução: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

232470 <Especificação do local>Encoder 2: O encoder sinaliza um erro interno (X521.7)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), uma contaminação do encoder é sinalizada via sinal 0 no terminal X521.7.

Resolução: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

232500 <Especificação do local>Encoder 2: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Resolução: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

232501 <Especificação do local>Encoder 2: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Quando desligado, o acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
Veja também: p0413, r0477

Resolução: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010

232502 <Especificação do local>Encoder 2: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.
Resolução: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

232503 <Especificação do local>Encoder 2: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Resolução: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

232700 <Especificação do local>Encoder 2: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Valor de alarme (r2124, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Resolução: Substituir o encoder.

232800 <Especificação do local>Encoder 2: Mensagem coletiva

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Resolução: Avaliação das demais mensagens atuais.

232801 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Causa de falha:
10 (=0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- substitua o respectivo componente.

232802 <Especificação do local>Encoder 2: Timeout

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um intervalo no encoder 2.
Falha (r0949, representação decimall):
yx hex: y = função envolvida (diagnóstico de falhas interno da Siemens), x = tempo envolvido
x = 9:
Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controlador de corrente).
x = A:
Timeout do intervalo médio de tempo.
x = C:
Timeout do intervalo lento de tempo.
yx = 3E7:
Timeout ao esperar pelo SYNO, (ex. um retorno inesperado para o modo acíclico).

Resolução: Aumente o tempo de amostragem do controlador de corrente.
Nota:
Para um tempo de amostragem de controlador de corrente = 31.25 µs, utilize um SMx20 com número de artigo 6SL3055-0AA00-5xA3.

232804 <Especificação do local>Encoder 2: Erro de checksum no Sensor Module

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- atualize o firmware para a última versão (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- verifique se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- substitua o Sensor Module.

232805 <Especificação do local>Encoder 2: Checksum EEPROM incorreto

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados so EEPROM estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Resolução: Substituir módulo.

232806 <Especificação do local>Encoder 2: Inicialização falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A inicialização do encoder falhou.
Falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0, 1: Inicialização do encoder com o motor em rotação falhou (desvio envolvendo posicionamento grosso e fino no pulso/4 do encoder).
Bit 2: Meia tensão encontrada para trilha A sem sucesso.
Bit 3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit 4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit 5: Meia tensão encontrada para pista de segurança A sem sucesso.
Bit 6: Meia tensão encontrada para pista de segurança B sem sucesso.
Bit 7: Meia tensão encontrada para pista C sem sucesso.
Bit 8: Meia tensão encontrada para pista D sem sucesso.
Bit 9: Meia tensão encontrada para pista R sem sucesso.
Bit 10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit 11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit 12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit 15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit 16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit 17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit 18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit 19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit 20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Bit 28: Erro na inicialização da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 29: Erro na leitura de dados da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 30: Checksum EEPROM da unidade de medição EnDat 2.2 incorreta.
Bit 31: Dados da unidade de medição EnDat 2.2 inconsistente.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.

Resolução: Confirme falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação:
Bit 2 ... 9: Verifique a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verifique o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verifique a pista R, verifique os ajustes no p0404.
Bit 28: Verifique o cabo entre o conversor EnDat 2.2 e a unidade de medição.
Bit 29 ... 31: Substitua a unidade de medição com defeito.

232811 <Especificação do local>Encoder 2: Número de série de encoder alterado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O número de série do encoder sofreu alteração. A alteração somente é verificada em encoders com número de série (ex. encoder EnDat).
- O encoder foi substituído.
Nota:
Com o controle de posição o número de série é incorporado durante o início do ajuste (p2507 = 2).
Para encoder ajustado (p2507 = 3) o número de série é verificado quanto à uma alteração e, se necessário, resetado o ajuste (p2507 = 1).
Proceda da seguinte maneira para ocultar a monitoração do número de série:
- ajuste os seguintes números de série para o correspondente dado de encoder: p0441 = FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Resolução: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

232812 <Especificação do local>Encoder 2: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um ciclo ou Timing RX/TX solicitado pela Control Unit não será suportado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: O ciclo de aplicação não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: O intervalo entre os momentos RX e TX é muito pequeno.
3: O momento TX é muito adiantado.

Resolução: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

232813 <Especificação do local>Encoder 2: Unidade lógica de hardware falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A unidade lógica do encoder DRIVE-CLiQ falhou.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Resolução: Se o erro ocorrer novamente, substitua o encoder.

232820 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

232835 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

232836 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os dados não podem ser enviados.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde na lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

232837 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

232845 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

232850 <Especificação do local>Encoder 2: Avaliação do encoder erro interno de software

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro interno de software ocorrido no Sensor Module do encoder 2.
Falha (r0949, representação decimall):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum pela memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dado descritivo para EEPROM incorreto.
11500 - 11899: Dado de calibração para EEPROM incorreto.
11900 - 11999: Dado de configuração para EEPROM incorreto.
12000 - 12008: Falha de comunicação com o conversor analógico/digital.
16000: Erro no aplicação de inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16001: Erro ALU na inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16002: Erro na inicialização encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI.
16003: Erro na inicialização de segurança encoder DRIVE-CLiQ.
16004: Erro no sistema interno encoder DRIVE-CLiQ.

Resolução: - trocar o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o firmware no Sensor Module.
- contatar o Technical Support.

232851 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de conexão para a Control Unit.
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Atualize o firmware do componente envolvido.
- realize um POWER ON (desligar/ligar para o componente envolvido.

232860 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
A comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido nos sinais de Control Unit sinaliza que a alimentação de voltagem falhou.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recepção está muito antecipado.
17 (= 11 hex):
Erro CRC e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegrama é menor do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegrama é maior do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não corresponde e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegrama de recebimento é ajustado e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

232875 <Especificação do local>Encoder 2 Falha tensão alimentação

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

232885 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa de falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não ajustado no telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
O intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98(= 62 hex):
Erro na transição à operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - verifique a tensão de alimentação do componente envolvido.
- execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.

232886 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
Não foi possível enviar os dados..
Causa de falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

232887 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 2). Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Resposta recebida com atraso durante tempo de execução da medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a trocar características dos dados muito longo.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

232895 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvido a Control Unit.
Causa da falha:
11 (= 0B hex):
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

232896 <Especificação do local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades de componente inconsistente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 2) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Resolução: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

232899 <Especificação do local>Encoder 2: Falha desconhecida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 2, falha que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

232902 <Especificação do local>Encoder 2: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de alarme (r2124, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - substituir o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

232903 <Especificação do local>Encoder 2: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de alarme (r2124, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - substituir o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

232905 <Especificação do local>Encoder 2: Erro de parametrização de encoder

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro foi identificado na parametrização do encoder.
É possível que o tipo de encoder parametrizado não corresponda com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- determine o número de parâmetro pelo valor de falha (r0949).
- determine o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = parâmetro
yyyy = 421:
Para um encoder EnDat/SSI, a posição absoluta no protocolo deve ser menor ou igual a 30 bits.
yyyy = 0:
Nenhuma informação adicional disponível.
yyyy = 1:
O nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com o monitoramento de pistas A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) não é suportado neste componente.
yyyy = 2:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Inicie uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Selecione no p0400 um encoder da lista com um código < 10000.
yyyy = 4:
O encoder SSI (p0404.9 = 1) sem pista A/B não é suportado por este componente.
yyyy = 5:
No encoder SQW o valor no p4686 é maior do que o valor no p0425.
yyyy = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser empregado com esta versão de firmware.
yyyy = 7:
Para o encoder SQW a correção XIST1 (p0437.2) é permitida somente com marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela régua linear empregada.
yyyy = 9:
O comprimento da posição no protocolo EnDat pode ser de no máximo 32 bits.
yyyy = 10:
O encoder conectado não é suportado.
yyyy = 11:
O hardware não suporta o monitoramento de pista.

Resolução: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

232912 <Especificação do local>Encoder 2: Combinação de dispositivo não é permitida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A combinação de dispositivo selecionado não é suportada.
Falha (r0949, representação decimall):
1003:
A unidade de medição conectada não pode ser operada com o conversor EnDat 2.2. Por exemplo, a unidade de medição tem um número/resolução de pulso de 2^n.
1005:
O tipo de unidade de medição (incremental) não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
1006:
O tempo de duração máxima (31.25 µs) da transferência EnDat foi excedida.
2001:
A combinação de ajuste do ciclo de controlador de corrente, ciclo DP e o ciclo de Safety, não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
2002:
A resolução da unidade de medição linear não corresponde com a largura de par de polos do motor linear
Largura do par de pólos, mínimo = p0422 * 2^20

Resolução: Para o valor de falha = 1003, 1005, 1006:
- Utilize uma unidade de medição permitida.
Para o valor de falha = 2001:
- Ajuste uma combinação de ciclo permitida (se necessário, utilize ajustes-padrão).
Para o valor de falha = 2002:
- Utilize uma unidade de medição com uma resolução baixa (p0422).

232915 <Especificação do local>Encoder 2: Erro de configuração de encoder

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A configuração do encoder 2 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1:
A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
2:
O DQ cíclico de receber telegrama é muito longo e está limitado.
3:
O DQ cíclico de enviar telegrama é muito longo e está limitado.
419:
Na resolução fina Gx_XIST2 configurada o encoder detectou um possível valor máximo absoluto e real de posição (r0483), o qual não pode mais ser representado em apenas 32 Bits.

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
Não realize nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de alarme = 419:
Reduza a resolução fina (p0419) ou desative o monitoramento (p0437.25), se a faixa de multigiros completa não for exigida.

232916 <Especificação do local>Encoder 2: Erro de parametrização de encoder

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O parâmetro do encoder foi detectado como sendo incorreto.
É possível o tipo de encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determinar o número do parâmetro usando o valor da falta (r0949).
- Determinar o parâmetro indexado (p0187).
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro.

Resolução: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

232920 <Especificação do local>Encoder 2: Falha do sensor de temperatura (motor)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1, número do canal: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O motor detectou uma falha na avaliação do sensor de temperatura.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Ruptura de fio ou sensor não conectado.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2 (= 02 hex):
Resistência medida está muito baixa.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

232930 <Especificação do local>Encoder 2: Dados salvos pelo registrador de dados

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para a função ativada "Data logger" [Registrador de Dados] (p0437.0 = 1) ocorreu uma falha com o Sensor Module. Este alarme indica que os dados de diagnóstico correspondentes à falha foram salvos no cartão de memória.
Os dados de diagnóstico são salvos nas seguintes pastas:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
As seguintes informações são contidas no arquivo TXT:
- Exibição do último arquivo BIN gravado.
- Número das operações de gravação ainda possíveis (de 10000 descendentes).
Nota:
Somente a Siemens pode avaliar os arquivos BIN.

Resolução: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente.
O registrador de dados está pronto para registrar os próximos casos de falha.

232940 <Especificação do local>Encoder 2: Tensão S1 incorreta de sensor de eixo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão do sensor analógico S1 está fora da faixa permitida.
Valor alarme (r2124, representação decimall):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.

Resolução: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
Veja também: p5040, p5041

232950 <Especificação do local>Encoder 2: Erro interno de software

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a origem de falha:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - se necessário, atualize o firmware no Sensor Module para a última versão.
- contate o Technical Support.

232999 <Especificação do local>Encoder 2: Alarme desconhecido

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module para encoder 2 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Conrol Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

233100 <Especificação do local>Encoder 3: Distância da marca zero com erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões dos plugs.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

233101 <Especificação do local>Encoder 3: Marca zero falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Resolução:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar as conexões.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero equidistantes).
- Adaptar o parâmetro para a distância entre marcas zero (p0424, p0425).
- Se a mensagem de saída acima do limite de velocidade, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).
- Quando p0437.1 é ativo, verificar p4686.
- Substituir encoder ou cabo do encoder.

233103 <Especificação do local>Encoder 3: Marca zero de nível de sinal (faixa R) fora da tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: R track: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude do sinal de marca zero (pista R) no encoder 1 não está na faixa de tolerância.
O erro pode ser desencadeado através do excesso do nível de tensão unipolar (RP/RN) ou através do valor abaixo da amplitude diferencial mínima.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível de sinal da pista R (16 Bit com sinal)
Os limites de disparo do nível de sinal unipolar do encoder estão na faixa < 1400 mV e > 3500 mV.
O limite de disparo para o nível de sinal diferencial do encoder está na faixa < -1600 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico da falha de amplitude não é medido ao mesmo tempo que a ocorrência da falha do hardware do Sensor Module.
O valor de falha pode ser representado entre -32768 ... 32767 ... 32767 dec (-770 ... 770 mV).
A interpretação do nível de sinal somente é realizada se as seguintes condições estiverem preenchidas:
- Propriedades de Sensor Module disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativado (p0437.31 = 1).

Resolução:
- verifique a faixa de velocidade; as características de frequência (características de amplitude) do equipamento de medição não podem ser suficientes para a faixa de velocidade.
- verifique se o cabo do encoder e a proteção estão fixados de acordo com o EMC.
- verifique a conexão e contatos do cabo do encoder.
- verifique o tipo de encoder (encoder com marca zero).
- verifique se a marca zero está conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente (não conectados com a polaridade incorreta).
- substitua o cabo do encoder.
- se o risco de codificação está sujo ou iluminação antiga, substitua o encoder.

233110 <Especificação do local>Encoder 3: Comunicação serial interrompida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação interno ou externo está com falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Para um encoder EnDat 2.1, a significância do valor de falha é como segue:
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não retorna nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: A soma de verificação no protocolo do encoder não é compatível com os dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder interpretou o pedido incorretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no driver serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Timeout na leitura cíclica.
Bit 7: Timeout na comunicação de registro.
Bit 8: O protocolo é muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro do buffer de recepção.
Bit 10: Erro de Frame na leitura em duplicidade.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de nível de sinais do cabo de dados durante o tempo monoflop.
Bit 13: Cabo de dados com falha.
Bit 14: Erro na comunicação de registro.
Bit 15: Erro de comunicação interno.
Nota:
Em um encoder EnDat 2.2 o significado do valor de falha encontra-se descrito no F3x135 (x = 1, 2, 3).

Resolução: Para valor de falha, bit 0 = 1:
- Defeito de encoder F31111 pode fornecer detalhes adicionais.

Para valor de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para o valor de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 6 = 1:
- Atualize o firmware do Sensor Module.

Para valor de falha, bit 7 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

Para valor de falha, bit 8 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2).

Para valor de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conecte a proteção do cabo, substitua o encoder ou cabo do encoder, substitua o Sensor Module.

Para valor de falha, bit 10 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.2, p0449).

Para valor de falha, bit 11 = 1:
- Verifique a parametrização (p0436).

Para valor de falha, bit 12 = 1:
- Verifique a parametrização (p0429.6).

Para valor de falha, bit 13 = 1:
- Verifique os dados de linha.

Para o valor de falha, bit 14 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substitua o encoder ou cabo de encoder.

233111 <Especificação do local>Encoder 3: Erro interno de encoder sinalizado (informações detalhadas)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder fornece informações detalhadas (erro de bit).
Para p0404.8 = 0, aplica-se o seguinte:
Valor de falha para solução de erros internos da Siemens
Para p0404.8 = 1, aplica-se o seguinte:
Falha (r0949, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Falha no sistema de iluminação.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Condição de sobretensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 4: Condição de subtensão de alimentação de energia de encoder.
Bit 5: Condição de sobrecorrente de alimentação de energia de encoder.
Bit 6: A bateria precisa ser trocada.

Resolução: Para yyyy = 0:
Para valor de falha, bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde o encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 3 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 4 = 1:
Falha na tensão de alimentação de 5 V.
Ao utilizar um SMC: verifique o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substitua o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: substitui o motor.
Para valor de falha, bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substitua o encoder, aonde encoder de motor tem conexão DRIVE-CLiQ direta: substitua o motor.
Para valor de falha, bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).
Para yyyy = 1:
Encoder está com defeito. Substitua-o.

233112 <Especificação do local>Encoder 3: O encoder sinalizou um erro interno

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder sinaliza um bit de ajuste errado através do protocolo serial.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.

Resolução: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

233115 <Especificação do local>Encoder 3: Nível de sinal da pista A ou B muito baixo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível de sinal (raiz de A^2 + B^2) do encoder ficou abaixo da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de ativação são < 170 mV (frequência de entrada <= 256 kHz) ou < 120 mV (frequência de entrada > 256 kHz).
Um nível de sinal de 500mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota de Sensor Modules para resolvers (ex.: SMC10 10):
O nível de sinal nominal de 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são < 1070 mV e > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
O valor analógico da amplitude de erro não são medidos junto com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Resolução: - Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- O seguinte se aplica ao sistema de medição sem sistema de suporte particular: Ajustar a cabeça de escaneamento e verificar o sistema de suporte da medição de rotação.
- Para sistema de medição com sistema de suporte deles: Assegurar que o encoder não esta submetido a alguma força axial.
O seguinte se aplica para o sistema de medição com seus próprios sistemas de rolamento:
- assegure que o invólucro do encoder não esteja sujeito a nenhuma força axial.

233116 <Especificação do local>Encoder 3: Nível de sinal da pista A ou B muito baixo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O nível de sinal de encoder retificados A e B do encoder ficou abaixo da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal 16 bits).
Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
Os limites de resposta são < 130 mV (observar a freqüência de resposta do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor de pico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída do hardware para os Sensor Modules.

Resolução:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados no EMC correto.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).

233117 <Especificação do local>Encoder 3: Inversão do sinal A/B/R com erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No encoder de sinais retangulares (bipolar, double ended) o sinal A*, B* e R* não é invertido do sinal A, B e R.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 ... 15: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Bit 16: Falha na pista A.
Bit 17: Falha na pista B.
Bit 18: Falha na pista R.
Nota:
No SMC30 (apenas número de artigo 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310-2 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.

Resolução:
- Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?

Nota:
No SMC30 (apenas número de Artigo 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1) aplica-se o seguinte:
- Verificar o ajuste do p0405 (p0405.2 = 1 somente é possível se o encoder estiver conectado no X520).

Em um encoder de sinal retangular sem pista R devem ser preparadas as seguintes pontes no X520 (SMC30), X220 (CUA32) ou no X23 (CU310-2):
- Pin 10 (sinal de referência R) <--> Pin 7 (alimentação do encoder, massa)
- Pin 11 (sinal de referência R invertido) <--> Pin 4 (alimentação do encoder)

233118 <Especificação do local>Encoder 3: Mudança de velocidade não plausível

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Para um encoder HTL/TTL, a mudança de velocidade excedeu o valor no p0492 superior vários ciclos de amostra.
A troca do valor médio da velocidade atual - se aplicado - é monitorado no controle atual do tempo de amostra.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Resolução: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar a diferença máxima por ciclo de amostragem (p0492).

233120 <Especificação do local>Encoder 3: Falha de alimentação no encoder

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0: Subtensão no cabo Sense.
Bit 1: Sobrecorrente na alimentação do encoder.
Bit 2: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver negativa.
Bit 3: A sobrecorrente na alimentação do encoder no cabo de excitação de Resolver positiva.
Bit 4: A alimentação de energia 24V pelo Power Module (PM) está sobrecarregado.
Bit 5: Sobrecorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 6: Subcorrente na conexão EnDat do conversor.
Bit 7: Falha de hardware na conexão EnDat do conversor+
Nota:
Uma troca acidental dos cabos de encoder 6FX2002-2EQ00-.... e 6FX2002-2CH00-.... pode danificar o encoder, pois os pinos (pins) da tensão operacional estarão invertidos.

Resolução: Para o valor de falha, bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- verifique as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: verifique a parametrização (p0404.22).

Para o valor de falha, bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- substitua o encoder ou o cabo do encoder.

Para valor de falha, bit 2 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder

Para valor de falha, bit 3 = 1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Substitua o encoder ou os cabos do encoder

Para valor de falha, bit 5 = 1:
- A unidade de medição está conectada corretamente ao conversor?
- Substitua a unidade de medição ou o cabo à unidade de medição.

Para o valor de falha, bit 6, 7 = 1:
- Substitua o conversor EnDat 2.2 com defeito.

233121 <Especificação do local>Encoder 3: Posição de comutação determinada incorreta

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Foi detectado um erro de sensor de valor da posição real de comutação.
Resolução: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233122 <Especificação do local>Encoder 3: Falha de haedware do Sensor Module

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi detectada uma falha de hardware no Sensor Module interno.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Referência de erro de tensão.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.
Resolução: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233123 <Especificação do local>Encoder 3: Nível do sinal A/B fora de tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O nível unipolar (AP/AN ou BP/BN) para encoder 3 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: Um dos dois AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Um dos dois BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve estar na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinalnão é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Resolução: Garantir que os cabos do encoder e a blindagem estão instalados em um EMC - módulo compatível.
- Verificar as conexões e contatos do cabo do encoder.
- Verificar o curto- circuito de um cabo de sinal com massa ou tensão de operação.
- Substituir o cabo do encoder.

233125 <Especificação do local>Encoder 3: Nível de sinal de faixa A ou B alto demais

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: A track: %1, B-track: %2
Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível de sinal (root from A^2 + B^2) do encoder excedeu o valor banda permitido.
Valor de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (sinal com 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (sinal com 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor analógico/digital super-controlado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensors Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
Como nominal os níveis de sinal estão em 2900 mV (2.0 Veff).
O limite de ativação está em > 3582 mV.
Um nível de sinal de amplitude 2900 mV corresponde ao valor numérico de 6666 hex = 26214 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.

Resolução: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

233126 <Especificação do local>Encoder 3: Nível de sinal de faixa A ou B alto demais

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (|A| + |B|) para encoder excedeu o limite permitida.
Valor de falha (r0949, representante hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = amplitude, ou seja, raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV até 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta para (|A| + |B|) é > 1120 mV ou a raiz de (A^2 + B^2) > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau está presente no zero negativo do crossover da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Resolução: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

233129 <Especificação do local>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Esta falha não é mais ativada após a sincronização fina dada por uma marca de referência ou 2 marcas de referências em encoders codificados por distância, apenas o alarme A33429.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Resolução: - Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

233130 <Especificação do local>Encoder 3: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A marca zero foi determinada fora da faixa permitida após a inicialização da posição polar com a pista C/D, sinais Hall ou identificação de posição polar. Para encoders codificados por distância a verificação é realizada após ultrapassar 2 marcas zero. A sincronização fina não é executada.
Durante a inicialização através da pista C/D (p0404) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-18° mecânicos.
Durante a inicialização através de sensores Hall (p0404) ou identificação de posição polar (p1982) é verificado se a marca zero ocorre dentro de uma faixa angular de +/-60 ° elétricos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Posição de marca zero mecânica detectada (aplicável somente na pista C/D).
xxxx: Desvio da marca zero da posição esperada como ângulo elétrico.
Escala: 32768 dec. = 180 °

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar a conexão para o sensor Hall como reposição da trilha C/D.
- Verificar a conexão da trilha C ou D.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233131 <Especificação do local>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Encoder absoluto:

Quando lendo ciclicamente a posição absoluta, uma diferença excessível na posição incremental foi detectada. A posição absoluta que foi kida foi rejeitada.

Valor de limite do tangenciamento:

- EnDat encoder: É fornecido para o encoder e é um minimo de 2 quadrantes (ex.: EQI 1325 > 2 quadrantes, EQN 1325 > 50 quadrantes).
- Outros encoders: 15 pulsos = 60 quadrantes.

Encoder incremental:

Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.

Para marca zero equidistante, as seguintes aplicações:

- A primeira marca zero do material aprova o ponto de referência para todas as verificações subseqüentes. As outras marcas zero deve ter n vezes a distância referida na primeira marca zero.

Para marcas zero de distância codificada, as seguintes aplicações:

- O primeiro par de marca zero habilita o ponto de referência para todo as verificações subseqüentes. O outro par da marca zero deve ter a distância esperada no primeiro par da marca zero.

Identificação de falha (r0949, valor em decimal):

Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Resolução:

- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar a conexão dos plugs.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar se o disco de codificação esta sujo ou tem campo magnético forte.
- Adaptar o parâmetro de distância entre a marca zero (p0425).
- Se a mensagem de saída velocidade acima do limite, reduzir o tempo do filtro se necessário (p0438).

233135 <Especificação do local>Encoder 3: Falha ao determinar a posição (volta única)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder identificou uma falha de determinação de posição (volta única) e fornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

233136 <Especificação do local>Encoder 3: Erro ao determinar a posição (multivoltas)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder identificou uma falha de determinação de posição (volta única) efornece os bits de informação do estado pelos bits em um estado/falha interno.

Alguns desses bits fazem com que esta falha seja ativada. Outros bits são exibição dos estados. A palavra de estado/falha é exibido no valor de falha.

Nota com relação à designação de bit:

A primeira designação é válida para os encoderes DRIVE-CLiQ, o segundo para encoderes EnDat 2.2.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Bit 0: F1 (exibe estado de Safety).

Bit 1: F2 (exibe estado de Safety).

Bit 2: Reservado (iluminação).

Bit 3: Reservado (amplitude do sinal).

Bit 4: Reservado (valor da posição).

Bit 5: Reservado (sobretensão).

Bit 6: Reservado (subtensão)/fornecimento de EnDat na falha de hardware (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 7: Reservado (sobrecorrente) retirada de encoder EnDat quando não está no estado estacionado (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 8: Reservado (bateria)/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 9: Reservado/fornecimento EnDat de sobrecorrente (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 11: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 12: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 13: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 14: Reservado/erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 15: Erro interno de comunicação (--> F3x110, x = 1, 2, 3).

Bit 16: Iluminação (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 17: Amplitude do sinal (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 18: Posição Singleturn 1 (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 19: Sobretensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 20: Subtensão (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 21: Sobrecorrente (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 22: Temperatura excedida (--> F3x405, x = 1, 2, 3).

Bit 23: Posição Singleturn 2 (exibe estado de Safety).

Bit 24: Sistema Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 25: Desligar Singleturn (--> F3x135, x = 1, 2, 3).

Bit 26: Posição Multiturn 1 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 27: Posição Multiturn 2 (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 28: Sistema Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 29: Desligar Multiturn (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 30: Excesso/excesso de capacidade negativa multigiros (--> F3x136, x = 1, 2, 3).

Bit 31: Bateria Multiturn (reservado).

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de aflha.

- substitua o encoder se necessário.

Nota:

Um encoder EnDat 2.2 pode ser removido e inserido no estado "Park".

Se um encoder EnDat 2.2 foi removido quando não estava no estado "Park", após a inserção do encoder, o POWER ON (desligar/ligar) é necessário para confirmar a falha.

233137 <Especificação do local>Encoder 3: Falha ao determinar a posição (volta única)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
---
Para yy = 8 (0000 1000 bin) aplica-se o seguinte:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED.
Bit 17: Falha ao determinar a posição no multivoltas.
Bit 18: Monitoramento de capacidade de passo único Singleturn do canal Safety.
Bit 19: ECRC, erro de configuração no canal Safety.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.

Para yy = 11 (0000 1011 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Diferença de palavra de posição 1 entre o contador de rotação e o contador de software (XC_ERR).
Bit 1: Erro de pista de posição de palavra 1 dos sinais incrementais (LIS_ERR).
Bit 2: Erro de palavra de posição 1 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e o valor absoluto (ST_ERR).
Bit 3: Temperatura máxima permitida excedida (TEMP_ERR).
Bit 4: Sobretesão na alimentação (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Sobrecorrente na alimentação (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Subtensão de alimentação (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Contador de erro de rotação (MT_ERR).
Bit 8: F1 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 1.
Bit 9: F2 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 2.
Bit 11: Estado de bit de palavra de posição 1: posição de volta única OK (ADC_ready).
Bit 12: Estado de bit de palavra de posição 1: contador de rotação OK (MT_ready).
Bit 13: Erro de memória de palavra de posição 1 (MEM_ERR).
Bit 14: Erro de posição absoluta de palavra de posição 1 (MLS_ERR).
Bit 15: Erro de LED de palavra de posição 1, erro na unidade de iluminação (LED_ERR).
Bit 18: erro de palavra de posição 2 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e valores absolutos (ST_ERR).
Bit 21: Erro de memória de palavra de posição 2 (MEM_ERR).
Bit 22: Erro de posição de palavra de posição 2 (MLS_ERR).
Bit 23: erro de LED de palavra de posição 2, erro de unidade de iluminação (LED_ERR).

Para yy = 12 (0000 1100 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 8: falha no codificador.
Bit 10: erro no transporte de dados de posição interna

Para yy = 14 (0000 1110 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Temperatura de palavra de posição 1 fora do limite.
Bit 1: Erro de determinação de posição de palavra de posição 1 (multivoltas).
Bit 2: Erro FPGA de palavra de posição 1.
Bit 3: Erro de velocidade de palavra de posição 1.
Bit 4: Erro de comunicação de palavra de posição 1 entre FPGAs/erro no sinal incremental.
Bit 5: Valor absoluto de esgotamento de tempo de palavra de posição 1/erro ao determinar a posição (volta única).
Bit 6: Falha de hardware interno de palavra de posição 1 (reloógio/monitor pot IC/pot).
Bit 7: Erro interno de palavra de posição 1 (comunicação FPGA/parametrização FPGA/auto-teste/software).
Bit 8: Erro F1 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 1.
Bit 9: Erro F2 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 2.
Bit 16: Temperatura da palavra de posição 2 fora do limite.
Bit 17: Erro na determinação de posição da palavra de posição 2 (multivoltas).

Bit 18: Erro FPGA na palavra de posição 2.
Bit 19: Erro de velocidade na palavra de posição 2.
Bit 20: Erro de comunicação entre FPGAs na palavra de posição 2.
Bit 21: Erro de determinação de posição na palavra de posição 2 (volta única).
Bit 22: Falha interna de hardware na palavra de posição 2 (relógio/monitor pot IC/rel).
Bit 23: Erro interno na palavra de posição 2 (auto teste/software).

Nota:
Para uma versão de encoder que não foi descrita aqui, entre em contato com o fabricante do encoder para maiores detalhes sobre a codificação de bits.

Resolução:
- determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

233138 <Especificação do local>Encoder 3: Erro ao determinar a posição (multivoltas)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: No encoder DRIVE-CLiQ ocorreu um erro na determinação da posição.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
yyxxxxxx hex: yy = Versão de encoder, xxxxxx = Codificação de bits da causa da falha
---
Para yy = 8 (0000 1000 bin) aplica-se o seguinte:
Bit 1: Monitoramento de sinais (sin/cos).
Bit 8: F1 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (indicação de estado Safety) Erro de palavra de posição 2.
Bit 16: Monitoramento de LED iC-LG (Opto-ASIC).
Bit 17: Falha ao determinar a posição no multivoltas.
Bit 19: ECRC, erro de configuração no canal Safety.
Bit 23: Temperatura fora dos valores limite.

Para yy = 11 (0000 1011 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Diferença de palavra de posição 1 entre o contador de rotação e o contador de software (XC_ERR).
Bit 1: Erro de pista de posição de palavra 1 dos sinais incrementais (LIS_ERR).
Bit 2: Erro de palavra de posição 1 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e o valor absoluto (ST_ERR).
Bit 3: Temperatura máxima permitida excedida (TEMP_ERR).
Bit 4: Sobretesão na alimentação (MON_OVR_VOLT).
Bit 5: Sobrecorrente na alimentação (MON_OVR_CUR).
Bit 6: Subtensão de alimentação (MON_UND_VOLT).
Bit 7: Contador de erro de rotação (MT_ERR).
Bit 8: F1 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 1.
Bit 9: F2 (monitor de estado de segurança) palavra de posição de erro 2.
Bit 11: Estado de bit de palavra de posição 1: posição de volta única OK (ADC_ready).
Bit 12: Estado de bit de palavra de posição 1: contador de rotação OK (MT_ready).
Bit 13: Erro de memória de palavra de posição 1 (MEM_ERR).
Bit 14: Erro de posição absoluta de palavra de posição 1 (MLS_ERR).
Bit 15: Erro de LED de palavra de posição 1, erro na unidade de iluminação (LED_ERR).
Bit 18: erro de palavra de posição 2 ao alinhar entre os sinais de pista incrementais e valores absolutos (ST_ERR).
Bit 21: Erro de memória de palavra de posição 2 (MEM_ERR).
Bit 22: Erro de posição de palavra de posição 2 (MLS_ERR).
Bit 23: erro de LED de palavra de posição 2, erro de unidade de iluminação (LED_ERR).

Para yy = 14 (0000 1110 bin), aplica-se o seguinte:
Bit 0: Temperatura de palavra de posição 1 fora do limite.
Bit 1: Erro de determinação de posição de palavra de posição 1 (multivoltas).
Bit 2: Erro FPGA de palavra de posição 1.
Bit 3: Erro de velocidade de palavra de posição 1.
Bit 4: Erro de comunicação de palavra de posição 1 entre FPGAs/erro no sinal incremental.
Bit 5: Valor absoluto de esgotamento de tempo de palavra de posição 1/erro ao determinar a posição (volta única).
Bit 6: Falha de hardware interno de palavra de posição 1 (reloógio/monitor pot IC/pot).
Bit 7: Erro interno de palavra de posição 1 (comunicação FPGA/parametrização FPGA/auto-teste/software).
Bit 8: Erro F1 (monitor de estado de seguraça) de palavra de posição 1.
Bit 9: F2 (monitor de status de segurança) erro palavra de posição 2.
Bit 16: A temperatura da palavra de posição 2 está fora do limite.
Bit 17: Erro de determinação de posição da palavra de posição 2 (multi-voltas).
Bit 18: Erro FPGA de palavra de posição 2.
Bit 19: Palavra de posição 2 erro de posição.
Bit 20: Palavra de posição 2 erro de comunicação entre FPGAs.
Bit 21: Palavra de posição 2 erro de determinação de posição (volta única).
Bit 22: Palavra de posição 2 falha interna de hardware (relógio/monitor de potência IC/potência).

Bit 23: Palavra de posição 2 erro interno (auto-teste/software).

Nota:

Para uma versão de coficador que não esteja descrita aqui, favor contatar o fabricante do codificador para mais detalhes sobre a codificação de bit.

Resolução: - determine a causa detalhada da falha utilizando o valor de falha.
- se necessário, substitua o encoder DRIVE-CLiQ.

233142 <Especificação do local>Encoder 3: Falha de tensão da bateria

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn em estado desligado. A tensão da bateria não é mais suficiente para continuar armazenando as informações do Multiturn.

Resolução: Substituir a bateria.

233150 <Especificação do local>Encoder 3: Inicialização falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 não pode ser executada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Funcionalidade danificada do encoder.
O layout dos Bits corresponde ao definido no p0404 (p. ex. definido Bit 5: Falha na pista C/D).

Resolução: - Verificar o ajuste correto do p0404.
- Verificar o tipo de encoder utilizado (incremental/absoluto) e o cabo de encoder SMCxx.
- Eventualmente, observar as demais mensagens de erro que descrevem a falha em detalhes.

233151 <Especificação do local>Encoder 3: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o Sensor Module.

Resolução: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437

233152 <Especificação do local>Encoder 3: Frequência máxima de sinal (pista A/B) excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A frequência máxima de sinal da avaliação de encoder excedeu.
Falha (r0949, representação decimall):
Frequência atual de entrada em Hz.
Veja também: p0408

Resolução: - Reduza a velocidade.
- Utilize um encoder com um número de pulso menor (p0408).

233153 <Especificação do local>Encoder 3: Identificação falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a identificação do encoder (em espera) com p0400 = 10100 ocorreu um erro.
O encoder conectado não pôde ser identificado.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: Comprimento de dados incorreto
Veja também: p0400

Resolução: Configurar o encoder manualmente conforme folha de dados.

233160 <Especificação do local>Encoder 3: Canal A do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4673).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4673).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

233161 <Especificação do local>Encoder 3: Canal B do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora dos limites permitidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição configurada (p4675).
3: O valor da tensão de entrada excedeu o limite da faixa (p4676).

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a tensão de saída do sensor analógico.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar o ajuste da tensão por período de encoder (p4675).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor ajustado para o limite de faixa (p4676).

233163 <Especificação do local>Encoder 3: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

233400 <Especificação do local>Encoder 3: Erro de distância da marca zero (Limite de alarme excedido)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde à distância da marca zero parametrizada.
Para os encoders codificados por distância, a distância da marca zero é determinada a cada duas marcas zero. Como resultado temos que a falta de uma marca zero que está em função da formação aos pares não pode gerar nenhuma falha e também não tem nenhum efeito sobre o sistema.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Última distância medida de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).
O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233401 <Especificação do local>Encoder 3: Limite de alarme marca zero falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância da marca zero parametrizada pelo fator 1.5 foi ultrapassada sem que uma marca zero tenha sido detectada.
A distância para monitoração da distância da marca zero é configurada no p0425 (encoder rotativo) ou p0424 (encoder linear).
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Número de incrementos após o POWER ON ou desde a última marca zero determinada (4 incrementos = 1 pulso/traço de encoder).

Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233405 <Especificação do local>Encoder 3: Temperatura no encoder avaliado excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Temperatura: [0.1 grau C] %1, número do sensor de temperatura: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma temperatura alta demais foi detectada nos eletrônicos do encoder ou pela avaliação do encoder
Valor de alarme (r0949, valor em decimal):
yyxxxx hex: yy = número de sensor de temperatura, xxxx = Temperatura de módulo medida em [0.1 °C].

Resolução: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

233407 <Especificação do local>Encoder 3: Limite de função alcançado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O encoder alcançou uma de suas funções limites. Um serviço é recomendado.
Indicação de falha (r2124, representação decimal):
1: Sinal Incremental
3: Trilha absoluta
4: Código de conexão
Resolução: Executar serviço. Substituir o encoder se necessário.
Nota:
A reserva atual funcional de um encoder pode visualizada amostrada via r4651.
Veja também: p4650, r4651

233410 <Especificação do local>Encoder 3: Erro de comunicação (encoder e Sensor Module)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A transmissão do protocolo de comunicação serial entre o encoder e o módulo de avaliação está com falha.
Valor de advertência (r2124, representação binária):
Bit 0: Bit de alarme no protocolo de posicionamento.
Bit 1: Nível de repouso incorreto no cabo de dados.
Bit 2: O encoder não responde (não envia nenhum bit de partida dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Confirmação de encoder com falha: O encoder não interpretou o pedido corretamente ou ele não pode executá-lo.
Bit 5: Erro interno no drive serial: Foi solicitado um comando Mode inadmissível.
Bit 6: Tempo esgotado na leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo muito extenso (p. ex. > 64 Bit).
Bit 9: Estouro (excesso) do buffer de recepção.
Bit 10: Frameerror na leitura dupla.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Nível de cabo de dados com erro durante o tempo monoflop.
Resolução: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

233411 <Especificação do local>Encoder 3: Alarme interno de sinais de encoder (informações detalhadas)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa de falha: %1 bin, informações adicionais: %2
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM

Causa: A palavra de falha do encoder absoluto contém bits de alarme definidos.
Alarme (r2124, representante binário):
yyyyxxxx hex: yyyy = informação complementar, xxxx = causa de falha
yyyy = 0:
Bit 0: Frequência excedida (velocidade muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; sistema de iluminação excedida.
Bit 3: Bateria descarregada.
Bit 4: Ponto de referência ultrapassado.
yyyy =1:
Bit 0: Amplitude de sinal fora da faixa de controle.
Bit 1: Erro de interface de multigiros
Bit 2: Erro de dados interno (giro simples/multigiros não com etapas simples).
Bit 3: Erro de interface EEPROM.
Bit 4: Erro do conversor SAR.
Bit 5: Falha na transferência de dados de registro.
Bit 6: Erro interno identificado no pino de erro (nErr).
Bit 7: Limite de temperatura acima ou abaixo.

Resolução: Substituir o encoder.

233412 <Especificação do local>Encoder 3: O encoder sinaliza um alarme interno

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O encoder sializa um alarme interno através do protocolo serial.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0: Bit de falha no protocolo de posição.
Bit 1: Bit de alarme no protocolo de posição.

Resolução:
- Executar um POWER ON (desligar e ligar) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

233414 <Especificação do local>Encoder 3: Nível de sinal da pista C ou D fora de tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: C track : %1, D track: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível de sinal (C^2 + D^2) da pista C ou D do encoder ou dos sinais Hall não está dentro da faixa de tolerância.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa D (com sinal 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa C (com sinal 16 bits).
O nível do sinal nominal do encoder devem estar na faixa de 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 230 mV (observe a resposta de frequência no encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Quando a amplitude não está na faixa de tolerância, então ela não poderá ser utilizada para a inicialização da posição inicial.

Resolução:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (p. ex. contatos).
- Verificar a caixa do sensor Hall.

233415 <Especificação do local>Encoder 3: Nível de sinal pista A ou B fora da tolerância (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível de sinal (raiz de A^2 + B^2) do encoder está fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, i.e. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 230 mV (observe a resposta de frequência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na posição desejada. Zero graus é no negativo zero crossover da trilha B.
Nota para Sensor Modules para resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 3333 hex = 13107 dec.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.

Resolução:
- Verificar os limites de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não é suficiente para os limites de velocidade.
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão conectados corretamente com o EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Verificar o Sensor Module (ex.: contatos).
- Se o disco codificado esta sujo ou iluminação ruim, substituir o encoder.

233418 <Especificação do local>Encoder 3: Diferença de velocidade não plausível (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de velocidade entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492 em vários ciclos de amostragem.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - é monitorada no controle atual de tempo de amostra.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: p0492

Resolução: - Verificar o cabo de alimentação do velocímetro quando a interrupções.
- Verificar o aterramento da blindagem do velocímetro.
- Se necessário, aumentar o ajuste do p0492.

233419 <Especificação do local>Encoder 3: A pista A ou B está fora da tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A correção de amplitude, fase ou Offset está no limite para a pista A ou B.
Correção do erro de amplitude: Amplitude B / amplitude A = 0.78 ... 1.27
Fase: <84 graus ou >96 graus
SMC20: Correção de Offset: +/-140 mV
SMC10: Correção de Offset: +/-650 mV
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxx1: Mínimo da correção de Offset da pista B
xxxx2: Máximo da correção de Offset da pista B
xxx1x: Mínimo da correção de Offset da pista A
xxx2x: Máximo da correção de Offset da pista A
xx1xx: Mínimo da correção de amplitude da pista B/A
xx2xx: Máximo da correção de amplitude da pista B/A
x1xxx: Mínimo da correção de erro de fases
x2xxx: Máximo da correção do erro de fases
1xxxx: Mínimo da correção cúbica
2xxxx: Máximo da correção cúbica

Resolução: - Verificar as tolerâncias físicas de instalação para os encoders sem seus mancais (p. ex. encoder de engrenagem).
- Verificar as conexões de encaixe (também as resistências de transição).
- Verificar os sinais do encoder.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233421 <Especificação do local>Encoder 3: Posição de comutação determinada incorreta (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Foi detectado um erro de sensor de valor real de posição de comutação.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
3: A posição absoluta do protocolo serial e faixa A/B difere por grande medida um encoder de pulso. A posição absoluta deve ter esta posição zero nos quadrantes no qual ambas as trilhas são negativa. No caso de uma falha, a posição pode ser incorreta para um encoder de pulso.

Resolução: Para o valor de alarme = 3:
- Se necessário, entrar em contato com o fabricante de um encoder padrão com cabo.
- Associação das pistas para corrigir o valor de posição serial transmitido. Para isso as duas pistas devem ser conectadas de modo invertido no Sensor Modulo (inverter A com A* e B com B*) e controlar o Offset de ponto zero da posição em um dos encoders programáveis.

233422 <Especificação do local>Encoder 3: Pulsos por revolução de encoder de onda quadrada fora da faixa de tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A distância medida da marca zero não corresponde a distância parametrizada da marca zero.
Este alarme é acionado com encoder de onda quadrada ativa com correção PPR e reparametrização da falha 31131 se o acumulador contém valores maiores que p4683 ou p4684.
A distância da marca zero para a monitoração de marca zero é ajustada em p0425 (encoder de rotação).
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
Pulsos acumulados diferencial no pulso de enconder.

Resolução:
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Verificar o tipo de encoder (encoder com marcas zero eqüidistantes).
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

233429 <Especificação do local>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O erro da pista C/D é maior que +/-15 ° mecânicos ou +/-60 ° elétricos ou o erro nos sinais Hall é maior do que +/-60 ° elétricos.
Um período da pista C/D corresponde a 360 ° mecânicos.
Um período de sinais Hall corresponde a 360 ° elétricos.
A monitoração é ativada, por exemplo, quando sensores Hall foram conectados com sentido de giro incorreto para substituir a pista C/D ou quando eles fornecem valores muito imprecisos.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
Para pista C/D vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo mecânico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).
Para sinais Hall vale o seguinte:
Desvio medido como ângulo elétrico (16 Bit com sinal, 182 dec corresponde a 1 °).

Resolução:
- Pista C ou D não está conectada.
- Corrigir o sentido de giro do eventual sensor Hall de reposição da pista C/D.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar o ajuste do sensor Hall.

233431 <Especificação do local>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Quando o pulso zero é aprovado, um desvio na posição incremental foi detectada.

Para marcas de zero equidistantes, aplica- se:

- A primeira marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. As outras marcas zero devem ter n vezes a distância de referência a primeira marca zero.

Para marcas zero de distância codificada, aplica- se:

- O primeiro par de marca zero ativa o ponto de referência para todas as verificações subsequentes. Os outros pares de marca zero devem ter distância especificada para o primeiro par de marca zero.

Valor do alarme (r2124, valor em decimal):

Desvio em quadrantes (1 pulso = 4 quadrantes).

Resolução:
- Verificar que os cabos do encoder estão conectados corretamente com a EMC.
- Verificar as conexões do plug.
- Substituir o encoder e o cabo do encoder.
- Remover qualquer sujeira do disco codificado ou campos magnéticos fortes.

233432 <Especificação do local>Encoder 3: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Na trilha A/B houve perda de pulsos ou então uma contagem excessiva destes. Uma correção destes pulsos está sendo executada neste momento.

Valor de advertência (r2124, representação decimal):

Último desvio medido da distância de marca zero em incrementos (4 incrementos = 1 traço de encoder).

O sinal indica o sentido de deslocamento ao determinar a distância da marca zero.

Resolução:
- Verificar se os cabos dos encoders estão encaminhados em conformidade com o EMC.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
- Controlar a freqüência limite do encoder.
- Adaptar os parâmetros para a distância da marca zero (p0424, p0425).

233442 <Especificação do local>Encoder 3: Limite de alarme de tensão da bateria atingido

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Em estado desligado o encoder utiliza uma bateria para o backup das informações de Multiturn (multi-voltas). Se a tensão da bateria baixar mais ainda, as informações do Multiturn não poderão mais ser armazenadas.

Resolução: Substituir a bateria.

233443 <Especificação do local>Encoder 3: Nível de sinal C/D fora de tolerância (alarme)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 3 esta fora da tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em binário):
Bit 0 = 1: Um dos dois CP ou CN fora da tolerância.
Bit 16= 1: Um dos dois DP ou DN fora da tolerância.
O nível do sinal uniolar nominal do encoder deve ter limites de 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não será avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis do Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Resolução:
- Verificar que os cabos do encoder e blindagem estão de acordo com a EMC.
- Verificar as conexões do plug e contatos dos cabos do encoder.
- São as trilhas C/D conectadas corretamente (ter o sinal de cabos CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

233460 <Especificação do local>Encoder 3: Canal A do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico é fora dos limites permissíveis.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
1: Tensão de entrada fora do alcance de detecção de medição.
2: Tensão de entrada fora do alcance de medição ajustada em p4673.
3: O valor absoluto de da tensão de entrada excedeu limite (p4676).

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para o valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para o valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

233461 <Especificação do local>Encoder 3: Canal B do sensor analógico falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite admissível.
Valor do alarme (r2124, representação decimal).
1: Tensão de entrada fora da faixa de medição detectável.
2: Tensão de entrada fora da faixa de medição selecionada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para o valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para o valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

233462 <Especificação do local>Encoder 3: Sensor analógico sem canal ativo.

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.

Resolução: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

233463 <Especificação do local>Encoder 3: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O valor de posição excedeu a faixa permitida de -0.5 ... +0.5.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor de posição do sensor LVDT.
2: Valor de posição da característica do encoder.

Resolução: Para o valor de advertência = 1:
- Verificar a relação de transmissão do LVDT (p4678).
- Verificar a conexão do sinal de referência na pista B.
Para o valor de advertência = 2:
- Verificar os coeficientes da característica (p4663 ... p4666).

233470 <Especificação do local>Encoder 3: O encoder sinaliza um erro interno (X521.7)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), uma contaminação do encoder é sinalizada via sinal 0 no terminal X521.7.

Resolução: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

233500 <Especificação do local>Encoder 3: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para um eixo linear configurado sem módulo de correção, acionamento/encoder o máximo possível do limite de movimento foi excedido. O valor mostrado será lido no p0412 e interpretado como o número de revoluções do motor.
Quando p0411.0 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é definido para ser 64x (+/- 32x) o ajustado no p0421.
Quando p0411.3 = 1, o máximo limite de movimento configurado para um eixo linear é pré-definido (valor padrão) para o valor mais alto possível e igual +/-p0412/2 (arredondando na rotação inteira). O valor máximo possível depende do número de pulsos (p0408) e resolução fina (p0419).

Resolução: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

233501 <Especificação do local>Encoder 3: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Quando desligado, o acionamento/encoder foi movimentado desligado por um percurso acima do ajustado na janela de tolerância. A relação entre a mecânica e o encoder pode não coincidir mais.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Desvio em relação à última posição do encoder em incrementos do valor absoluto.
O sinal indica o sentido de deslocamento.
Nota:
O desvio encontrado também é indicado no r0477.
Veja também: p0413, r0477

Resolução: Resetar o rastreamento de posição da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e, se necessário, ser executado um ajuste do encoder absoluto (p2507).
Veja também: p0010

233502 <Especificação do local>Encoder 3: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.
Resolução: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

233503 <Especificação do local>Encoder 3: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Resolução: A falha deve ser eliminada da seguinte forma:
- Ativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 4).
- Resetar a posição do rastreamento de posição (p0411.2 = 1).
- Desativar a colocação em funcionamento do encoder (p0010 = 0).

Em seguida a falha deve ser quitada e executado um ajuste do encoder absoluto.

233700 <Especificação do local>Encoder 3: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Valor de alarme (r2124, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Resolução: Substituir o encoder.

233800 <Especificação do local>Encoder 3: Mensagem coletiva

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Resolução: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

233801 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Causa de falha:
10 (=0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- substitua o respectivo componente.

233802 <Especificação do local>Encoder 3: Timeout

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um intervalo no encoder 3.
Falha (r0949, representação decimall):
yx hex: y = função envolvida (diagnóstico de falhas interno da Siemens), x = tempo envolvido
x = 9:
Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controlador de corrente).
x = A:
Timeout do intervalo médio de tempo.
x = C:
Timeout do intervalo lento de tempo.
yx = 3E7:
Timeout ao esperar pelo SYNO, (ex. um retorno inesperado para o modo acíclico).

Resolução: Aumente o tempo de amostragem do controlador de corrente.
Nota:
Para um tempo de amostragem de controlador de corrente = 31.25 µs, utilize um SMx20 com número de artigo 6SL3055-0AA00-5xA3.

233804 <Especificação do local>Encoder 3: Erro de checksum no Sensor Module

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON (IMEDIATAMENTE)

Causa: Um erro de checksum ocorreu quando lendo o programa da memória no Sensor Module.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex
yyyy: Área de memória envolvida.
xxxx: Diferença entre a checksum do POWER ON e a checksum atual.

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- atualize o firmware para a última versão (>= V2.6 HF3, >= V4.3 SP2, >= V4.4).
- verifique se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- substitua o Sensor Module.

233805 <Especificação do local>Encoder 3: Checksum EEPROM incorreto

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Dados so EEPROM estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Resolução: Substituir módulo.

233806 <Especificação do local>Encoder 3: Inicialização falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A inicialização do encoder falhou.
Falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0, 1: Inicialização do encoder com o motor em rotação falhou (desvio envolvendo posicionamento grosso e fino no pulso/4 do encoder).
Bit 2: Meia tensão encontrada para trilha A sem sucesso.
Bit 3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit 4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit 5: Meia tensão encontrada para pista de segurança A sem sucesso.
Bit 6: Meia tensão encontrada para pista de segurança B sem sucesso.
Bit 7: Meia tensão encontrada para pista C sem sucesso.
Bit 8: Meia tensão encontrada para pista D sem sucesso.
Bit 9: Meia tensão encontrada para pista R sem sucesso.
Bit 10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit 11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit 12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit 14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit 15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit 16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit 17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit 18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit 19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit 20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Bit 28: Erro na inicialização da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 29: Erro na leitura de dados da unidade de medição EnDat 2.2.
Bit 30: Checksum EEPROM da unidade de medição EnDat 2.2 incorreta.
Bit 31: Dados da unidade de medição EnDat 2.2 inconsistente.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.

Resolução: Confirme falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação:
Bit 2 ... 9: Verifique a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verifique o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verifique a pista R, verifique os ajustes no p0404.
Bit 28: Verifique o cabo entre o conversor EnDat 2.2 e a unidade de medição.
Bit 29 ... 31: Substitua a unidade de medição com defeito.

233811 <Especificação do local>Encoder 3: Número de série de encoder alterado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O número de série do encoder sofreu alteração. A alteração somente é verificada em encoders com número de série (ex. encoder EnDat).
- O encoder foi substituído.
Nota:
Com o controle de posição o número de série é incorporado durante o início do ajuste (p2507 = 2).
Para encoder ajustado (p2507 = 3) o número de série é verificado quanto à uma alteração e, se necessário, resetado o ajuste (p2507 = 1).
Proceda da seguinte maneira para ocultar a monitoração do número de série:
- ajuste os seguintes números de série para o correspondente dado de encoder: p0441 = FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0443 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.

Resolução: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

233812 <Especificação do local>Encoder 3: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um ciclo ou Timing RX/TX solicitado pela Control Unit não será suportado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: O ciclo de aplicação não é suportado.
1: O ciclo DRIVE-CLiQ não é suportado.
2: O intervalo entre os momentos RX e TX é muito pequeno.
3: O momento TX é muito adiantado.

Resolução: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

233813 <Especificação do local>Encoder 3: Unidade lógica de hardware falhou

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A unidade lógica do encoder DRIVE-CLiQ falhou.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Resolução: Se o erro ocorrer novamente, substitua o encoder.

233820 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

233835 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

233836 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder. Os dados não podem ser enviados.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde na lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

233837 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

233845 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o encoder.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

233850 <Especificação do local>Encoder 3: Avaliação do encoder erro interno de software

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro interno de software ocorrido no Sensor Module do encoder 3.
Falha (r0949, representação decimall):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum pela memória de códigos não confere.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 - 11499: Dado descritivo para EEPROM incorreto.
11500 - 11899: Dado de calibração para EEPROM incorreto.
11900 - 11999: Dado de configuração para EEPROM incorreto.
12000 - 12008: Falha de comunicação com o conversor analógico/digital.
16000: Erro no aplicação de inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16001: Erro ALU na inicialização do encoder DRIVE-CLiQ.
16002: Erro na inicialização encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI.
16003: Erro na inicialização de segurança encoder DRIVE-CLiQ.
16004: Erro no sistema interno encoder DRIVE-CLiQ.

Resolução: - trocar o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o firmware no Sensor Module.
- contatar o Technical Support.

233851 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de conexão para a Control Unit.
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Atualize o firmware do componente envolvido.
- realize um POWER ON (desligar/ligar para o componente envolvido.

233860 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
A comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido nos sinais de Control Unit sinaliza que a alimentação de voltagem falhou.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recepção está muito antecipado.
17 (= 11 hex):
Erro CRC e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegrama é menor do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegrama é maior do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não corresponde e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegrama de recebimento é ajustado e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

233875 <Especificação do local>Encoder 3 Falha tensão alimentação

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

233885 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa de falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não ajustado no telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
O intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98(= 62 hex):
Erro na transição à operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- verifique a tensão de alimentação do componente envolvido.
- execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.

233886 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
Não foi possível enviar os dados..
Causa de falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

233887 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 3). Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro de envio: A memória buffer do telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Resposta recebida com atraso durante tempo de execução da medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a trocar características dos dados muito longo.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

233895 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) envolvido a Control Unit.
Causa da falha:
11 (= 0B hex):
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

233896 <Especificação do local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades de componente inconsistente

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Sensor Module para encoder 3) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Resolução: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

233899 <Especificação do local>Encoder 3: Falha desconhecida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 3, falha que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit .
Isso pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

233902 <Especificação do local>Encoder 3: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de alarme (r2124, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - substituir o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

233903 <Especificação do local>Encoder 3: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de alarme (r2124, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - substituir o Sensor Module.
- se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

233905 <Especificação do local>Encoder 3: Erro de parametrização de encoder

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro foi identificado na parametrização do encoder.
É possível que o tipo de encoder parametrizado não corresponda com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- determine o número de parâmetro pelo valor de falha (r0949).
- determine o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = parâmetro
yyyy = 421:
Para um encoder EnDat/SSI, a posição absoluta no protocolo deve ser menor ou igual a 30 bits.
yyyy = 0:
Nenhuma informação adicional disponível.
yyyy = 1:
O nível HTL (p0405.1 = 0) combinado com o monitoramento de pistas A/B <> -A/B (p0405.2 = 1) não é suportado neste componente.
yyyy = 2:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Inicie uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Selecione no p0400 um encoder da lista com um código < 10000.
yyyy = 4:
O encoder SSI (p0404.9 = 1) sem pista A/B não é suportado por este componente.
yyyy = 5:
No encoder SQW o valor no p4686 é maior do que o valor no p0425.
yyyy = 6:
O encoder DRIVE-CLiQ não pode ser empregado com esta versão de firmware.
yyyy = 7:
Para o encoder SQW a correção XIST1 (p0437.2) é permitida somente com marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela régua linear empregada.
yyyy = 9:
O comprimento da posição no protocolo EnDat pode ser de no máximo 32 bits.
yyyy = 10:
O encoder conectado não é suportado.
yyyy = 11:
O hardware não suporta o monitoramento de pista.

Resolução: - Verificar se o tipo de encoder conectado está compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a identificação de falha (r0949) e p0187.
- Para o parâmetro número = 314:
- Verificar o número de par de pólos e relação de medição da engrenagem. O quociente do "número de par de pólos" dividido por "relação de medição da engrenagem" deve ser menor ou igual a 1000 ((r0313 * p0433) / p0432 <= 1000).

233912 <Especificação do local>Encoder 3: Combinação de dispositivo não é permitida

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM)
Hla: OFF1 (NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A combinação de dispositivo selecionado não é suportada.
Falha (r0949, representação decimall):
1003:
A unidade de medição conectada não pode ser operada com o conversor EnDat 2.2. Por exemplo, a unidade de medição tem um número/resolução de pulso de 2^n.
1005:
O tipo de unidade de medição (incremental) não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
1006:
O tempo de duração máxima (31.25 µs) da transferência EnDat foi excedida.
2001:
A combinação de ajuste do ciclo de controlador de corrente, ciclo DP e o ciclo de Safety, não é suportado pelo conversor EnDat 2.2.
2002:
A resolução da unidade de medição linear não corresponde com a largura de par de polos do motor linear
Largura do par de pólos, mínimo = p0422 * 2^20

Resolução: Para o valor de falha = 1003, 1005, 1006:
- Utilize uma unidade de medição permitida.

Para o valor de falha = 2001:
- Ajuste uma combinação de ciclo permitida (se necessário, utilize ajustes-padrão).

Para o valor de falha = 2002:
- Utilize uma unidade de medição com uma resolução baixa (p0422).

233915 <Especificação do local>Encoder 3: Erro de configuração de encoder

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A configuração do encoder 3 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1:
A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
2:
O DQ cíclico de receber telegrama é muito longo e está limitado.
3:
O DQ cíclico de enviar telegrama é muito longo e está limitado.
419:
Na resolução fina Gx_XIST2 configurada o encoder detectou um possível valor máximo absoluto e real de posição (r0483), o qual não pode mais ser representado em apenas 32 Bits.

Resolução: Para o valor de alarme = 1:
Não realize nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de alarme = 419:
Reduza a resolução fina (p0419) ou desative o monitoramento (p0437.25), se a faixa de multigiros completa não for exigida.

233916 <Especificação do local>Encoder 3: Erro de parametrização de encoder

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Reação: Servo: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O parâmetro do encoder foi detectado como sendo incorreto.
É possível o tipo de encoder parametrizado não corresponde ao encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determinar o número do parâmetro usando o valor da falta (r0949).
- Determinar o parâmetro indexado (p0187).
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro.

Resolução: - Verificar se o tipo de encoder conectado esta compatível com o encoder que foi parametrizado.
- Corrigir o parâmetro especificado para a Identificação da falha (r0949) e p0187.

233920 <Especificação do local>Encoder 3: Falha do sensor de temperatura (motor)

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da falha: %1, número do canal: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O motor detectou uma falha na avaliação do sensor de temperatura.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Ruptura de fio ou sensor não conectado.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2 (= 02 hex):
Resistência medida está muito baixa.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar o cabo de encoder quanto tipo e conexão corretos.
- Verificar a ativação do sensor de temperatura no p0600 até p0603.
- Substituir o Sensor Module (defeito de hardware ou dados de calibração incorretos).

233930 <Especificação do local>Encoder 3: Dados salvos pelo registrador de dados

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Para a função ativada "Data logger" [Registrador de Dados] (p0437.0 = 1) ocorreu uma falha com o Sensor Module. Este alarme indica que os dados de diagnóstico correspondentes à falha foram salvos no cartão de memória.
Os dados de diagnóstico são salvos nas seguintes pastas:
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC00.BIN
...
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRC07.BIN
/USER/SINAMICS/DATA/SMTRCIDX.TXT
As seguintes informações são contidas no arquivo TXT:
- Exibição do último arquivo BIN gravado.
- Número das operações de gravação ainda possíveis (de 10000 descendentes).
Nota:
Somente a Siemens pode avaliar os arquivos BIN.

Resolução: Não necessário.
O alarme desaparece automaticamente.
O registrador de dados está pronto para registrar os próximos casos de falha.

233940 <Especificação do local>Encoder 3: Tensão S1 incorreta de sensor de eixo

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão do sensor analógico S1 está fora da faixa permitida.
Valor alarme (r2124, representação decimall):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.

Resolução: - Verificar a ferramenta de fixação.
- Verificar e, se necessário, corrigir a tolerância (p5040).
- Verificar e, se necessário, corrigir os limites (p5041).
- Verificar o sensor analógico S1 e as conexões.
Veja também: p5040, p5041

233950 <Especificação do local>Encoder 3: Erro interno de software

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a origem de falha:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - se necessário, atualize o firmware no Sensor Module para a última versão.
- contate o Technical Support.

233999 <Especificação do local>Encoder 3: Alarme desconhecido

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module para encoder 3 que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Conrol Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Resolução: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

234207 <Especificação do local>VSM: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A temperatura (r3666) medida com o Voltage Sensing Module (VSM) excedeu o valor limite (p3668).
Nota:
Esta falha somente pode ocorrer quando a avaliação de temperatura for ativada (p3665 > 0).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1 °C].
Veja também: r3666, p3668
Resolução: - verificar o ventilador.
- reduzir a potência.
- verificar a configuração do tipo do sensor de temperatura (p3665).
- entrada: verificar a configuração de tipo de filtro de linha (p0220).
Veja também: p3665

234211 <Especificação do local>VSM: Temperatura, limite de alarme ultrapassado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A temperatura (r3666) medida com o Voltage Sensing Module (VSM) excedeu o valor limite (p3667).
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
Valor real da temperatura no momento da iniciação [0.1 °C].
Veja também: r3666, p3667
Resolução: - verificar o ventilador.
- reduzir a potência.
- verificar a configuração do tipo do sensor de temperatura (p3665).
- entrada: verificar a configuração de tipo de filtro de linha (p0220).
Veja também: p3665

234800 <Especificação do local>VSM: Mensagem coletiva

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Voltage Sensing Module (VSM) detectou pelo menos um erro.

Resolução: Avaliação das demais mensagens atuais.

234801 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Causa de falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - confira a conexão DRIVE-CLiQ.
- substitua o Voltage Sensing Module (VSM).

234802 <Especificação do local>VSM: Timeout

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Timeout ocorreu no Voltage Sensing Module.

Resolução: Substituir o Voltage Sensing Module.

234803 <Especificação do local>VSM: Teste de memória

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro no teste de memória no Voltage Sensing Module.

Resolução: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Voltage Sensing Module.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234804 <Especificação do local>VSM: CRC

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a leitura da memória de programa no Voltage Sensing Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.
Resolução: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234805 <Especificação do local>VSM: Soma de verificação EEPROM incorreta

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Resolução: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).

234806 <Especificação do local>VSM: Inicialização

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a inicialização ocorreu um erro no Voltage Sensing Module (VSM).
Resolução: Substituir o Voltage Sensing Module.

234807 <Especificação do local>VSM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Erro de timeout do controle de seqüência no Voltage Sensing Module (VSM).
Resolução: Substituir o Voltage Sensing Module.

234820 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module.
Causa de falha:
1 (=01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único.
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

234835 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module. Os nós não são enviados nem recebidos de modo sincronizado.
Causa de falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

234836 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM). O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

234837 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

234845 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

234850 <Especificação do local>VSM: Erro interno de software

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software no Voltage Sensing Module (VSM).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.

Resolução: - substituir o Voltage Sensing Module (VSM).
- se necessário, atualizar o Firmware no Voltage Sensing Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

234851 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Voltage Sensing Module involved (VSM) para a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

234860 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do Voltage Sensing Module (VSM) envolvido com a Control Unit.
Causa de falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
A comunicação do DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido nos sinais de Control Unit de alimentação de tensão falhou.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recepção está muito antecipado.
17 (=11 hex):
Erro CRC e o telegrama de recepção está muito antecipado.
18 (= 12 hex):
O telegrama é menor do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recebimento e o telegrama de recebimento está muito antecipado.
19 (= 13 hex):
O telegrama é maior do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito antecipado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não corresponde e o telegrama de recebimento está muito antecipado.
25 (= 19 hex):
O bit de erro no telegrama de recebimento é ajustado e o telegrama de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

234875 <Especificação do local>VSM: Falha na tensão de alimentação

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

234885 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do Voltage Sensing Module (VSM) envolvido com a Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa de falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

234886 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do Voltage Sensing Module (VSM) envolvido com a Control Unit.
Os dados não puderam ser enviados.
Causa de falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

234887 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante a medição de tempo de execução.
97 (= 61 hex):
Tempo muito longo para trocar os dados de características.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

234895 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Voltage Sensing Module (VSM) para a Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

234896 <Especificação do local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Resolução: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

234899 <Especificação do local>VSM: Falha desconhecida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu uma falha no Voltage Sensing Module do encoder 3 que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha podem ser lidas em uma descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

234903 <Especificação do local>VSM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do módulo interno Bus I2C.

Resolução: Troque o Voltage Sensing Module (VSM).

234904 <Especificação do local>VSM: EEPROM

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.

Resolução: Troque o Voltage Sensing Module (VSM).

234905 <Especificação do local>VSM: Acesso do parâmetro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A Control Unit tentou gravar um valor de parâmetro não permitido no Voltage Sensing Module (VSM).

Resolução: - Confira se a versão do VSM (r0158) corresponde à versão de firmware da Control Unit (r0018).
- Se preciso, substitua o Voltage Sensing Module.
Nota:
O versão de firmware que equiparado a outra versão está no arquivo readme.txt no cartão de memória.

234920 <Especificação do local>VSM: Temperatura excessiva ou falha do sensor de temperatura

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ao avaliar o sensor de temperatura, um valor de resistência fora da faixa permitida.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: temperatura excessiva, quebra de cabo ou sensor não conectado.
KTY: R > 1630 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm
2: Resistência medida baixa demais.
PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm, PT1000: R < 723 Ohm

Resolução: - certifique-se de que o sensor está conectado corretamente.
- substitua o sensor.
- esperar o resfriamento e verificar as condições ambientes, ciclo de carga e resfriamento (fusível de ventilador).
- verificar a configuração de tipo de sensor de temperatura (p3665).
- entrada: verificar a configuração do tipo de filtro de linha (p0220).

234950 <Especificação do local>VSM: Erro interno de software

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro de software interno em Voltage Sensing Module (VSM).
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a fonte de falha.
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Resolução: - se necessário, atualizar o Firmware no Voltage Sensing Module para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

234999 <Especificação do local>VSM: Alarme desconhecido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI
Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Uma falha ocorreu na Voltage Sensing Module (VSM) um alarme ocorreu e não pode ser interpretado por o Control Unit firmware.
Isto pode ocorrer se o firmware deste componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida na descrição mais recente da Control Unit.
Resolução: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

235000 <Especificação do local>TM54F: Tempo de amostragem inválido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: O tempo de amostragem configurado é inválido.
- Não é múltiplo inteiro do ciclo DP.
Valor de falha (r0949, vírgula móvel):
Tempo de amostragem válido sugerido.
Resolução: Corrigir tempo de amostragem (p. ex. configurar o tempo de amostragem válido sugerido).
Veja também: p10000

235001 <Especificação do local>TM54F: Valor de parâmetro inválido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: É utilizada a funcionalidade das Safety Basic Functions via TM54F.
Existe uma parametrização incorreta dos parâmetros do TM54F.
Somente os seguintes sinais podem ser parametrizados:
- STO ativo
- SS1 ativo
- evento interno
- estado seguro
Possíveis causas:
- p10024 ... p10038 não configurada em 0 ou 255.
- p10039, p10042 ... p10045 utiliza os sinais das Funções de Segurança Estendida.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Os bits 0 ... 3 indicam em qual grupo de acionamentos foram parametrizadas F-DIs não permitidas:
Bit 0 = 1: Grupo de acionamentos 1 com erro
Bit 1 = 1: Grupo de acionamentos 2 com erro
Bit 2 = 1: Grupo de acionamentos 3 incorreto
Bit 3 = 1: Grupo de acionamentos 4 incorreto
Os bits 4 ... 7 indicam para quais F-DOs foram informados links incorretos:
Bit 4 = 1: F-DO 0 com erro (p10042)
Bit 5 = 1: F-DO 1 com erro (p10043)
Bit 6 = 1: F-DO 2 com erro (p10044)
Bit 7 = 1: F-DO 3 com erro (p10045)

Resolução: - verificar as configurações das entradas digitais a prova de falha (F-DI) para as Funções estendidas de Segurança e definir um valor de 0 ou 255 (p10024 ... p10039).
- verificar as configurações das fontes de sinal para as saídas a prova de falha (F-DO) e, se necessário, corrija (p10042 ... p10045).
Nota:
F-DI: Entrada Digital a prova de falhas
F-DO: Failsafe Digital Input (entrada digital a prova de falhas)

235002 <Especificação do local>TM54F: Modo de colocação em funcionamento não é possível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A ativação do modo de comissionamento foi rejeitada, pois pelo menos um dos acionamentos pertencentes ao TM54F se encontra em operação.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de objeto de acionamento do primeiro acionamento encontrado sem supressão de pulsos/bloqueio de energia.

Resolução: Retirar a habilitação para operar do acionamento indicado no valor de falha.

235003 <Especificação do local>TM54F: É requerido o reconhecimento na Control Unit

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma falha no Terminal Module 54F (TM54F) foi reconhecido usando o reconhecimento seguro (p10006).
Um reconhecimento adicional também é requerido na Control Unit.

Resolução: - confirme todas as falhas na Control Unit (BI: p2102).

ou

- confirme todas as falhas no objeto de drive TM54F (BI: p2103, p2104 ou p2105).

Nota:

Uma confirmação de falha é ativada com um sinal 0/1.

235004 <Especificação do local>TM54F: Ciclo de comunicação inválido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: - O ciclo de comunicação indicado no p10000[x] não corresponde ao ciclo de monitoramento do objeto de acionamento, que foi indicado no p10010[x].

Enquanto esta falha estiver pendente, os Failsafe Values serão ativados no TM54F. Todos os acionamentos não possuem nenhuma habilitação.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

Se for definido um bit na faixa dos bits 0 ... 5, aplica-se o seguinte:

O ciclo de comunicação indicado no p10000[x] não corresponde ao ciclo de monitoramento do objeto de acionamento, que foi indicado no p10010[x]. (Se apenas o p10000[0] for utilizado, então esse valor deve ser idêntico com todos os ciclos de monitoramento dos objetos de acionamento utilizados no p10010[0...5]).

Bit 0 = 1: O p10000[0] não corresponde ao ciclo de monitoramento do p10010[0]

Bit 1 = 1: O p10000[1] não corresponde ao ciclo de monitoramento do p10010[1]

..

Bit 5 = 1: O p10000[5] não corresponde ao ciclo de monitoramento do p10010[5]

Se for definido um bit na faixa dos bits 16 ... 21, aplica-se o seguinte:

Bit 16 = 1: O p10000[0] recebeu um valor muito baixo.

Bit 17 = 1: O p10000[1] recebeu um valor muito baixo.

..

Bit 21 = 1: O p10000[5] recebeu um valor muito baixo.

Ao usar um eixo com Basic Safety Functions com TM54F, o ciclo de monitoramento deveria ser maior que 500us + 8*ciclo do controlador de corrente do acionamento.

Nota:

- Este erro também é sinalizado quando um acionamento controlado com TM54F tiver parametrizado o controle das funções básicas através do TM54F e ao mesmo tempo tiver parametrizado as funções de Safety ampliadas ou ncSI.

Para valor de falha = 0 aplica-se o seguinte:

- O TM54F ainda não foi desligado desde sua atualização de Firmware.

- Ou: o TM54F conectado possui um Firmware muito antigo.

Veja também: p10010

Resolução: Para o valor de falha na faixa dos bits 0 ... 5:

- primeiro, verificar se todas as unidades propulsoras inseridas no p10010 habilitaram funções Safety estendidas ou funções básicas via TM54F.
- executar a função de cópia para TM54F (p9700 = 87).
- ajustar somas de verificação para TM54F (p9701 = 172).
- copiar RAM para ROM.
- executar o POWER ON.

Para o valor de falha na faixa dos bits 16 ... 21:

Aumentar o tempo de amostragem do controlador de corrente da respectiva unidade propulsora, para evitar falhas durante a operação.

- executar a função de cópia para TM54F (p9700 = 87).
- ajustar somas de verificação para TM54F (p9701 = 172).
- copiar RAM para ROM.
- executar o POWER ON.

235005 <Especificação do local>TM54F: Ligação em paralelo não suportada

Objeto de acionamento: HLA_828, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: É utilizada a função TM54F com Basic Safety Functions. Esta função é suportada quando os módulos de potência são ligados em paralelo.

Todos os acionamentos do TM54F adotam Failsafe Values e não recebem nenhuma habilitação.

Veja também: p10010

Resolução:

- Desativar a ligação em paralelo ou o TM54F com Basic Safety Functions.
- Copiar a RAM para a ROM.
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).

235006 <Especificação do local>TM54F: Grupos de acionamentos inválidos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: É utilizada a funcionalidade das funções básicas via TM54F.

Existe uma parametrização incorreta dos grupos de acionamentos.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):

O valor informa em qual grupo de acionamentos existem acionamentos Basic Safety misturados com acionamentos Extended Safety.

Bit 0 = 1: Grupo de acionamentos 1 com erro

Bit 1 = 1: Grupo de acionamentos 2 com erro

Bit 2 = 1: Grupo de acionamentos 3 com erro

Bit 3 = 1: Grupo de acionamentos 4 com erro

Enquanto esta falha estiver pendente, os Failsafe Values serão ativados no TM54F. Todos os acionamentos não possuem nenhuma habilitação.

Nota:

- Este erro também é sinalizado quando um acionamento controlado com TM54F tiver parametrizado o controle das funções básicas através do TM54F e ao mesmo tempo tiver parametrizado as funções de Safety ampliadas ou ncSI.

Resolução: Em seguida, de acordo com o valor de falha, deve-se verificar no p10011 para que não sejam misturados acionamentos Basic Safety com acionamentos Extended Safety.

235009 <Especificação do local>TM54F: Comissionamento Safety incompleto no acionamento

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para o Terminal Module 54F (TM54F), um objeto de acionamento foi atribuído (p10010), para o qual nenhuma função de segurança ou funções de segurança com falha são parametrizadas (p9501, p9601).
Valor de falha (r0949, interpretar como binário dado a dado):
Bit 0 = 1: Erro no acionamento 1
Bit 1 = 1: Erro no acionamento 2
Bit 2 = 1: Erro no acionamento 3
Bit 3 = 1: Erro no acionamento 4
Bit 4 = 1: Erro no acionamento 5
Bit 5 = 1: Erro no acionamento 6

Resolução: - Realizar o comissionamento Safety no acionamento afetado e habilitar as funções Safety para TM54F.
Realizar o comissionamento do TM54F e definir apenas o p9700=87d e o p9701=172d.

235011 <Especificação do local>TM54F: Atribuição de número de drive object inválida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um número de drive object foi atribuído em duplicidade. Todo número de drive object somente pode ser atribuído uma vez.

Resolução: Corrigir a atribuição dos números de drive object.
Veja também: p10010

235012 <Especificação do local>TM54F: Para de teste ativa para entradas/saídas digitais à prova de falhas

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O procedimento de verificação forçada (interrupção de teste) para entradas/saídas digitais à prova de falhas (F-DI/F-DO) está atualmente em andamento.

Resolução: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital a prova de falhas)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital a pova de falhas)

235013 <Especificação do local>TM54F: Parada de teste com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectado um erro durante o procedimento de verificação forçada (parada de teste) das entradas/saídas digitais à prova de falhas no TM54F. São transmitidos sinais de ativação à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

aaaabbcc hex:

aaaa: DO ou F-DI (depende do passo de teste cc), de onde o estado esperado não foi coletado (Bit 0 = F-DI 0 e F-DO 0, Bit 1 = F-DI 1 e F-DO 1, etc.).

bb: Causa do erro

bb = 01 hex: Erro interno.

bb = 02 hex: Erro na comparação dos sinais de ativação de ambos canais (F-DI ou DI).

bb = 03 hex: Erro interno.

bb = 04 hex: Erro na comparação dos sinais de ativação de ambos canais (Diag-DO).

cc: Estado da parada de teste, no qual ocorreu a falha.

A forma de representação é feita da seguinte maneira:

Estado incorreto do Slave: (ações de teste)(ações de teste) | Passo correspondente no Master: (ações de teste)(ações de teste) | Descrição

00 hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 0A hex: ( )( ) | Sincronização / Passo de comutação

0A hex: (L1+OFF)(L2+ON) | 15 hex: ( )( ) | Passo de espera

15 hex: (L1+OFF)(L2+OFF) | 20 hex :( )( ) | 1.) F-DI 0 ... 4 Verificação para 0 V 2.) Passo de comutação para o novo nível

20 hex: (L1+OFF)(L2+OFF) | 2B hex: ( )( ) | Passo de espera

2B hex: (L1+ON)(L2+ON) | 36 hex: ( )( ) | 1.) F-DI 5 ... 9 Verificação para 0 V 2.) Passo de comutação para o novo nível

36 hex: (DO OFF)( ) | 41 hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera / Passo de comutação

41 hex: (DO OFF)( ) | 4C hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera

4C hex: (DO ON)( ) | 57 hex: (DO ON)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação para o novo nível

57 hex: (DO ON)( ) | 62 hex: (DO ON)( ) | Passo de espera

62 hex: (DO OFF)( ) | 6D hex: (DO ON)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação

6D hex: (DO OFF)( ) | 78 hex: (DO ON)( ) | Passo de espera

78 hex: (DO ON)( ) | 83 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação

83 hex: (DO ON)( ) | 8E hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera

8E hex: (DO OFF)( ) | 99 hex: (DO OFF)( ) | 1.) Verificação Diag-DO e Diag-DI 2.) Passo de comutação

99 hex: (DO OFF)( ) | A4 hex: (DO OFF)( ) | Passo de espera

A4 hex: (DO OFF)( ) | AF hex: (DO OFF)( ) | Verificação Diag-DO e Diag-DI

AF hex: (DO Estado original)( ) | C5 hex: (DO Estado original)( ) | Passo de comutação

C5 hex: Fim do teste

As ações esperadas para verificação dependem do modo de teste parametrizado (p10047).

As ações esperadas a seguir são verificadas nos passos de verificação no teste das F-DOs.

A forma de representação é feita da seguinte maneira:

Passo de teste (SL MA): Estimativa Diag-DO Modo 1 | Estimativa DI 20 ... 23 Modo 2 | Estimativa DI 20 ... 23 Modo 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

Exemplo:

Se ocorrer uma falha em um passo de parada de teste, o qual contém as causas de erro bb = 02 hex ou 04 hex, então a ação de teste da falha ocorreu no passo de parada de teste anterior. A verificação da ação esperada é realizada no passo seguinte.

O Master menciona o valor de falha 0001_04AF e o Slave o valor de falha 0001_04A4.

aaaa = 1 --> O F-DO 0 foi afetado.

bb = 04 hex --> A verificação do Diag-DO falhou.

cc = A verificação da ação esperada ocorreu no passo de parada de teste AF no Master e A4 no Slave.

Na tabela é verificada a ação esperada Diag-DO = 0, ou seja, o Diag-DO estava em 0 V ao invés dos 24 V esperados. Aqui a ação de teste ocorreu no passo anterior (99 hex DO OFF, A4 hex DO OFF). As duas DOs foram passadas para OFF.

Resolução: Inspecionar a fiação das F-DIs e das F-DOs e reiniciar a parada de teste.
Nota:
A falha será eliminada assim que a parada de teste for concluída com sucesso.
Para o valor de falha = CCCCCCCC hex, DDDDDDDD hex, EEEEEEEE hex aplica-se o seguinte:
Estes valores de falha aparecem juntos com a falha F35152.
Posível contramedida:
- Verificar todos os parâmetros para a parada de teste.
Além disso, verifique se a versão de firmware do TM54F é compatível com a da Control Unit.
Também verifique o p10001, p10017, p10046 e o p10047.
Após a correção dos parâmetros é necessário executar um POWER ON.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital a prova de falhas)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital a pova de falhas)

235014 <Especificação do local>TM54F: Parada de teste para entradas/saídas digitais à prova de falhas

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo definido no p10003 para o procedimento de verificação forçada (interrupção de teste) para as entradas/saídas digitais foi ultrapssado. Será necessário um novo procedimento de verificação forçada.
Após a próxima vez que o procedimento de verificação forçada for selecionado, a mensagem é removida e o tempo de monitoramento é reiniciado.
Nota:
- Esta mensagem não resulta em uma reação de parada Safety.
- O teste deve ser realizado dentro de um intervalo de tempo máximo definido (p10003, no máximo 8760) para estar em conformidade com os requisitos, conforme estabelecido nos padrões para a detecção de falhas hábil e as condições para calcular as taxas de falha das funções de segurança (valor PFH). A operação além deste período de tempo é permitida se o procedimento de verificação forçada for realizado antes que as pessoas entrem na área perigosa e que dependam do correto funcionamento das funções de segurança.
Veja também: p10003

Resolução: Executar o procedimento de verificação forçada para as entradas/saídas digitais.
A fonte de sinal para selecionar o proedimento de verificação forçada é definida pela entrada do binector p10007.
Veja também: p10007

235015 <Especificação do local>TM54F: Motor/Hydraulic Module substituído ou configuração inconsistente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comunicação cíclica de pelo menos um acionamento com o Terminal Module 54F (TM54F) não está ativa.

Possíveis causas:

- Pelo menos um Motor Module/Hydraulic Module foi substituído (por ex. substituição de hardware em caso de peça de reposição).
- A parametrização do TM54F (p10010) é inconsistente quanto à quantidade de acionamentos, que ativaram funções de monitoramento de movimento independente de acionamento com o TM54F.
- Os "Monitoramentos de movimento seguros sem ativação" (p9601.5 = 1) não podem ser parametrizados para o acionamento informado.
- Um acionamento ativado não possui comunicação via DRIVE-CLiQ.
- O p10010 do módulo mestre TM54F não é igual ao p10010 do módulo escravo TM54F (neste caso também é sinalizada a falha F35051).
- No p10010 do módulo mestre ou escravo TM54F o número de um objeto de acionamento foi inserido várias vezes.
- O controle das funções básicas foi parametrizado via TM54 e ao mesmo tempo foram parametrizadas as funções Safety oi ncSI.

Valor de alarme (r2124, interpretar como binário):

yyyy yyyy xxxx xxxx bin

xxxx xxxx bin: Configuração inconsistente

Bit 0 = 1: Nenhuma comunicação com o acionamento 1.

...

Bit 5 = 1: Nenhuma comunicação com o acionamento 6.

yyyy yyyy bin: O Motor Module/Hydraulic Module foi substituído ou o cabo DRIVE-CLiQ de um Motor/Hydraulic Module não está conectado.

Bit 8 = 1: O Motor Module/Hydraulic Module do acionamento 1 foi substituído ou então não se comunica.

...

Bit 13 = 1: O Motor Module/Hydraulic Module do acionamento 6 foi substituído ou então não se comunica.

Nota:

Com um alarme ativo não haverá habilitação para nenhum acionamento informado no valor de alarme que opera funções de monitoramento de movimentos integradas em acionamento com o TM54F.

Sobre o valor de alarme = 0:

O número de objetos de acionamento informado no p10010 é diferente do número de acionamentos que possuem funções de monitoramento de movimento habilitadas e independentes de acionamento.

Veja também: p10010

Resolução: Controlar se em todos os objetos de acionamentos informados no p10010 foram liberados monitoramentos de movimento integrados em acionamento com o TM54F (p9601).

Verificar se o F35051 também é sinalizado e eventualmente eliminar a causa.

Verificar se no geral cada número de objeto de acionamento aparece apenas uma vez nos índices do p10010.

Nota:

Este alarme também aparece se um acionamento foi desativado e ativado sem antes ser estabelecida a conexão DRIVE-CLiQ.

Na substituição de um Motor Module/Hydraulic Module devem ser realizados os seguintes passos:

- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para SINUMERIK aplica-se o seguinte:

A substituição de componentes com funções do Safety é suportada pela HMI (área de operação "Diagnóstico" --> softkey "Lista de alarmes" --> softkey "SI Confirmar HW", etc.).

O procedimento exato está disponível na seguinte literatura:

SINUMERIK Manual de funções Safety Integrated

235016 <Especificação do local>TM54F: Comunicação de dados úteis com o acionamento não foi estabelecida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A comunicação cíclica de dados úteis dentro do Terminal Module 54F (TM54F) ainda não está ativa para pelo menos um acionamento.

Nota:

Esta mensagem é sinalizada após a inicialização do TM54F Master e TM54F Slave e é apagada automaticamente assim que a comunicação é restabelecida.

Resolução: Realizar os seguintes passos no caso de substituição de um Motor Module/Hydraulic Module:

- Inicializar a função de cópia para o Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Em princípio, aplica-se o seguinte:

- Controlar se em todos os objetos de acionamentos informados no p10010 foram liberados os monitoramentos de movimento integrados em acionamento com o TM54F (p9601).
- Verificar se a falha F35150 está pendente e, se necessário, eliminar a causa da falha.

Nota:

O status de comunicação dos acionamentos individuais é indicado no r10055. Os objetos de acionamento correspondentes podem ser identificados com o p10010.

Veja também: r10055

235040 <Especificação do local>TM54F: Subtensão 24 V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma subtensão na alimentação de tensão de 24V no Terminal Module 54F (TM54F).

Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.

Identificação de falha (r0949, representação binário):

Bit 0 = 1: Subtensão da alimentação de tensão na conexão X524.

Bit 1 = 1: Subtensão da alimentação de tensão na conexão X514.

Resolução:

- confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.
- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235043 <Especificação do local>TM54F: Sobretensão 24 V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectada uma sobretensão na alimentação de tensão de 24V no Terminal Module 54F (TM54F).

Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.

Resolução:

- confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.
- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235051 **<Especificação do local>TM54F: Defeito em um canal de monitoração**

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O Terminal Module 54F (TM54F) detectou um erro na comparação cruzada de dados entre os dois canais de controle.
O motivo disso pode ser uma parametrização incorreta. Porém, também pode ter ocorrido uma falha detectada pelo software Safety Integrated (p. ex. um defeito de hardware).
Siga os passos indicados sob "Solução", para excluir o hardware com defeito.
Como reação de falha os terminais de entrada à prova de falhas são transferidos para os monitoramentos de movimento.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
aaaabbcc hex
aaaa: Um valor maior que zero indica um erro interno de software.
bb: Dado de comparação cruzada que resultou no erro.
Verifique, quando informados, os parâmetros indicados quanto à igualdade entre o TM54F Master e o TM54F Slave.
bb = 00 hex: p10000[0]
bb = 01 hex: p10001
bb = 02 hex: p10002
bb = 03 hex: p10006
bb = 04 hex: p10008
bb = 05 hex: p10010
bb = 06 hex: p10011
bb = 07 hex: p10020
bb = 08 hex: p10021
bb = 09 hex: p10022
bb = 0A hex: p10023
bb = 0B hex: p10024
bb = 0C hex: p10025
bb = 0D hex: p10026
bb = 0E hex: p10027
bb = 0F hex: p10028
bb = 10 hex: p10036
bb = 11 hex: p10037
bb = 12 hex: p10038
bb = 13 hex: p10039
bb = 14 hex: p10040
bb = 15 hex: p10041
bb = 16 hex: p10042
bb = 17 hex: p10043
bb = 18 hex: p10044
bb = 19 hex: p10045
bb = 1A hex: p10046
bb = 1B hex: p10041
bb = 1C hex: p10046
bb = 1D ... 1F hex: p10017, p10002, p10000
bb = 20 ... 2A hex: p10040, p10046, p10047
bb = 2B hex: Erro nos dados para inicialização da parada de teste
bb = 2C hex: Erro nos dados para a inicialização do cálculo de entradas/saídas
bb = 2D ... 45 hex: Erro nos dados para o cálculo de saída p10042 ... p10045
bb = 46 ... 63 hex: Erro nos dados para cálculo do grupo de acionamentos 1
bb = 64 ... 81 hex: Erro nos dados para cálculo do grupo de acionamentos 2
bb = 82 ... 9F hex: Erro nos dados para cálculo do grupo de acionamentos 3
bb = A0 ... BD hex: Erro nos dados para cálculo do grupo de acionamentos 4
bb = BE hex: Tempo de estabilização das entradas seguras (F-DI) p10017
bb = BF hex: Tempo de estabilização das entradas de canal simples (DI) p10017
bb = C0 hex: Tempo de estabilização das entradas Diag p10017
bb = C1 hex: Erro nos dados internos para p10030 SDI positivo

bb = C2 hex: Erro nos dados internos para p10031 SDI negativo
bb = C3 ... CA hex: Erro nos dados para cálculo dos grupos de acionamentos p10030 ... p10031
bb = CB hex: p10032
bb = CC hex: p10033
bb = CD hex: p10009
bb = CE ... CF Erro nos dados para grupo de acionamentos 1 SLP Parâmetros p10032 ... p10033
bb = D0 ... D1 Erro nos dados para grupo de acionamentos 2 SLP Parâmetros p10032 ... p10033
bb = D2 ... D3 Erro nos dados para grupo de acionamentos 3 SLP Parâmetros p10032 ... p10033
bb = D4 ... D5 Erro nos dados para grupo de acionamentos 4 SLP Parâmetros p10032 ... p10033
bb = D6 Erro nos dados para a inicialização da função de Afastamento
bb = D7 Erro nos dados para a função Afastamento SLP
bb = D8 Erro no parâmetro p10000[1...5]
bb = D9 ... E3 Erro nos dados internos da comunicação de eixos
bb = E4 ... F2 Erro nos dados internos da verificação de discrepância
cc: Indica o índice do dado de comparação cruzada que resultou no erro.

Resolução: Executar as etapas a seguir no TM54F:
- verificar os parâmetros especificados quanto a uma parametrização incorreta.
- ativar o modo de comissionamento de segurança (p0010 = 95).
- iniciar a função de cópia para parâmetros SI (p9700 = 57 hex).
- reconhecer a mudança completa dos dados (p9701 = AC hex).
- sair do modo de comissionamento de segurança (p0010 = 0).
- salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- executar um reconhecimento seguro (p10006).

Para um erro de software interno (aaaa > 0):
- Para TM54F, atualizar o Firmware para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
- substituir o TM54F.

235052 <Especificação do local>TM54F: Erro interno de hardware

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectado um erro interno de software / hardware no Terminal Module 54F (TM54F).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução:
- verificar o design do gabinete elétrico e a passagem do cabo em conformidade com EMC
- atualizar o Firmware do TM54F para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
- substituir o TM54F.

235053 <Especificação do local>TM54F: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura medida no TM54F com a leitura de temperatura excedeu o valor limite para acionar esta falha.
Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos para as monitorações de movimento.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Resolução: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235054 <Especificação do local>TM54F: Alarme de temperatura excedeu o limite

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura medida usando o sensor de temperatura no TM54F excedeu o valor limite para iniciar este alarme.

Resolução: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235075 <Especificação do local>TM54F: Falha durante comunicação interna

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro interno de comunicação no Terminal Module 54F (TM54F).
Esta mensagem é também apresentada nos seguintes casos:
- Parâmetro p10000 do (TM54F mestre) diferente de p10000 do (TM54F slave).
- Parâmetro p10010 do (TM54F mestre) diferente de p10010 do (TM54F slave).

Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Para p10010/p10000 do módulo principal do TM54F que não é igual ao módulo secundário do TM54F:
- iniciar a função de cópia do identificador de nós no TM54F (p9700 = 1D hex).
- reconhecer o CRC do hardware no TM54F (p9701 = EC hex).
- salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.

Para erros de comunicação internos:
- verificar o design do gabinete elétrico e a passagem do cabo em conformidade com EMC
- atualizar o software no TM54F.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
- substituir o TM54F.

235080 <Especificação do local>TM54F: Erro de checksum de parâmetros seguros

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O checksum atual calculado e registrado no r10004 pelos parâmetros relevantes à segurança não corresponde com o checksum nominal salvo no p10005 na última aprovação da máquina.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0 = 1: Erro de checksum em parâmetros SI funcionais.
Bit 1 = 1: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Resolução:
- verifique os parâmetros relevantes à segurança e, se necessário, corrija.
- ajuste checksum nominal para checksum real.
- confirme a substituição de hardware
- execute POWER ON (desligar/ligar).
- execute o teste de aprovação.

235081 <Especificação do local>TM54F: Sinal estático "1" no F-DI para reconhecimento de segurança

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Existe um sinal 1 lógico por mais de 10 segundos na F-DI parametrizado no p10006.
Se na F-DI não houver nenhuma confirmação própria para a confirmação segura, então deve aparecer um sinal 0 lógico estático. Com isso é evitada uma confirmação segura acidental (e o sinal "Internal Event Acknowledge") quando ocorre uma ruptura de fio ou uma das duas entradas digitais for violada.

Resolução: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital a prova de falhas)

235150 <Especificação do local>TM54F: Falha de comunicação

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectada uma falha na comunicação entre o TM54F Master e a Control Unit ou entre o TM54F Slave e o Motor Module/ Hydraulic Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Ao substituir um Motor Module/Hydraulic Module, executar as seguintes etapas:
- iniciar a função de cópia do identificador de nós no TM54F (p9700 = 1D hex).
- reconhecer o CRC do hardware no TM54F (p9701 = EC hex).
- salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.

O seguinte sempre se aplica:
- verificar o design do gabinete elétrico e a passagem do cabo em conformidade com EMC
- atualizar o software no TM54F.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
- substituir o TM54F.

235151 <Especificação do local>TM54F: Erro de discrepância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Os terminais seguros de entrada ou de saída indicam um estado diferente por um tempo mais longo do que o parametrizado no p10002 - ou ocorreram operações demais de comutação dentro de um ciclo de monitoramento p10002.

Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):

yyyyxxxx hex

xxxx: Os terminais de entrada seguros F-DI indicam uma discrepância.

Bit 0: Discrepância na F-DI 0

...

Bit 9: Discrepância na F-DI 9

yyyy: Os terminais de saída seguros F-DO indicam uma discrepância.

Bit 0: Discrepância na F-DO 0

...

Bit 3: Discrepância na F-DO 3

Nota:

Se vários erros por discrepância ocorreram sequencialmente, então esta falha será mencionada apenas para o primeiro erro ocorrido.

Para analisar todos os erros por discrepância existem as seguintes possibilidades:

- Interpretar os estados de entrada e de saída do TM54F com a ferramenta de colocação em funcionamento. Aqui são indicados todos os erros de discrepância.
- Comparar os parâmetros p10051 e p10052 do TM54F-Master e TM54F-Slave quanto à existência de discrepâncias.

Resolução: Verificar a fiação da respectiva F-DI (problemas de contato).

Se a fiação estiver correta e, por exemplo, não houver nenhum rompimento de fio, então deve-se verificar se a frequência de comutação na F-DI não está muito alta e, se necessário, ela deve ser reduzida (os pulsos de comutação devem ter uma grande distância entre si).

Após cada borda em uma F-DI, pelo menos, o tempo de discrepância deve decorrer até a próxima borda, até que seja ligada novamente.

Os erros de discrepância das entradas digitais à prova de erros (F-DI) somente podem ser totalmente confirmados se for executada uma confirmação segura depois de eliminar a causa da falha (veja o p10006). Enquanto a confirmação segura não for executada, a respectiva F-DI permanecerá internamente em estado seguro.

Ajuste do tempo de discrepância para operações de comutação rápida nas F-DIs:

Para operações de comutação rápida nas entradas digitais à prova de falhas (F-DI), poderá ser necessário adaptar o tempo de tolerência para a frequência de comutação.

- a duração de um pulso de comutação cíclico deve ser menor que a metade do tempo de discrepância (se necessário, arredondar para baixo).

- o tempo entre dois pulsos de comutação deve ser mais longo que o tempo de discrepância (se necessário, arredondar para cima).

- o tempo de discrepância deve ser de pelo menos r10003 (sempre deve ser arredondado para múltiplos inteiros do tempo de amostragem SI r10003). Se um tempo de ressalto estiver parametrizado (p10017> 0), então o menor tempo de discrepância possível é especificado diretamente pelo tempo de ressalto.

- a duração de um pulso de comutação cíclico deve ser menor que a metade do tempo de discrepância p10017 (se necessário, arredondar para baixo).

- o tempo entre dois pulsos de comutação não deve ser mais longo do que o tempo d discrepância + p10017 (arredondado se necessário)

- o tempo de discrepância deve ser ao menos r10003.

O tempo de ressalto deve sempre ser definido menor do que o tempo de discrepância.

Exemplo:

Para um tempo de amostragem SI de 12 ms e uma frequência de comutação de 110 ms (p10017 = 0), o tempo de discrepância deve ser ajustado da seguinte forma:

p10002 <= 110/2 ms - 12 ms = 43 ms -> O resultado arredondado é p10002 <= 36 ms

Visto que o tempo de discrepância é assumido como um valor arredondado nos tempos de amostragem SI, deve-se arredondar até um tempo de amostragem SI inteiro, caso não seja um múltiplo de um tempo de amostragem SI.

Condição secundária básica para o ajuste do tempo de discrepância:

O tempo de discrepância das F-DIs sempre deve ser sempre maior que o maior valor de tempo de amostragem SI de todas as unidades propulsoras que usam Safety com TM54F). (p9780/p9500).

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de falhas)

F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à pova de falhas)

235152 <Especificação do local>TM54F: Erro de software interno

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro interno de software no Terminal Module 54F (TM54F).

As entradas e saídas digitais à prova de erros (F-DI, F-DO) do TM54F foram passadas para o estado seguro.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Nota:

F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital a prova de falhas)

F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital a pova de falhas)

Resolução: Certifique-se de que a versão de Firmware do TM54F é compatível com a versão de Firmware da Control Unit.
No projeto deve estar ativada a atualização automática de Firmware.
Nota:
Por exemplo, esta mensagem também aparece junto com a falha F35013. Neste caso, verifique todos os parâmetros para a parada de teste do TM54F (p10001, p10003, p10007, p10041, p10046, p10047). Neste caso, após a correção dos parâmetros é necessário executar um POWER ON.

235200 <Especificação do local>TM: Dados de calibração

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Nos dados de calibração do Terminal Module foi detectado um erro.
Alarme (r2124, representação decimall):
ddcbaa dec: dd = número de componente, c = AI/AO, b = tipo de falha, aa = número
c = 0: entrada analógica (AI, Analog Input)
c = 1: saída analógica (AO, Analog Output)
b = 0: Nenhum dado de calibração disponível.
b = 1: Offset muito alto (> 100 mV).

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar) de todos os componentes.
- substitua o componente caso seja necessário.

235207 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 0

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Na avaliação de temperatura pelo Terminal Module (TM) pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha foi preenchida:
- Limite de advertência excedeu além do configurado (p4102[0], p4103[0]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[1]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetático" (p4100[0] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[0] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[0] = 250 °C.
- Se r4101[0] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[0] = -50 °C.
O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[0] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se pelo menos existir uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Valor de temperatura rela no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: - Resfrie o sensor de temperatura abaixo do p4102[1] - histerese (5 K, para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[0]).
- Se necessário, configure a resposta de falha para NONE (NENHUMA) (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235208 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 1

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Na avaliação de temperatura pelo Terminal Module (TM) pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha foi preenchida:
- Limite de advertência excedeu além do configurado (p4102[2], p4103[1]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[3]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetático" (p4100[1] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[1] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[1] = 250 °C.
- Se r4101[1] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[1] = -50 °C.
O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[1] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se pelo menos existir uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Valor de temperatura rela no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: - Resfrie o sensor de temperatura abaixo do p4102[3] - histerese (5 K, para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[1]).
- Se necessário, configure a resposta de falha para NONE (NENHUMA) (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235209 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 2

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Na avaliação de temperatura pelo Terminal Module (TM) pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha foi preenchida:
- Limite de advertência excedeu além do configurado (p4102[4], p4103[2]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[5]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetático" (p4100[2] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[2] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[2] = 250 °C.
- Se r4101[2] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[2] = -50 °C.
O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[2] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se pelo menos existir uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Valor de temperatura rela no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: - Resfrie o sensor de temperatura abaixo do p4102[5] - histerese (5 K, para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[2]).
- Se necessário, configure a resposta de falha para NONE (NENHUMA) (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235210 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 3

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Na avaliação de temperatura pelo Terminal Module (TM) pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha foi preenchida:
- Limite de advertência excedeu além do configurado (p4102[6], p4103[3]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[7]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetático" (p4100[3] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[3] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[3] = 250 °C.
- Se r4101[3] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[3] = -50 °C.
O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[3] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se pelo menos existir uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Valor de temperatura rela no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: - Resfrie o sensor de temperatura abaixo do p4102[7] - histerese (5 K, para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[3]).
- Se necessário, configure a resposta de falha para NONE (NENHUMA) (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235211 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 0

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura medida (r4105[0]) com a determinação de temperatura do Terminal Module (TM) excedeu o valor-limite para ativar este aviso/alarme (p4102[0]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[0] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[0] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[0] = 250 °C.
- Se r4101[0] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[0] = -50 °C.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o sensor d temperatura abaixo de p4102[0] - histerese (5 K); para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[0].
Veja também: p4102

235212 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 1

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura medida (r4105[1]) com a determinação de temperatura do Terminal Module (TM) excedeu o valor-limite para ativar este aviso/alarme (p4102[2]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[1] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[1] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[1] = 250 °C.
- Se r4101[1] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[1] = -50 °C.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o sensor d temperatura abaixo de p4102[4] - histerese (5 K); para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[1].
Veja também: p4102

235213 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 2

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura medida (r4105[2]) com a determinação de temperatura do Terminal Module (TM) excedeu o valor-limite para ativar este aviso/alarme (p4102[4]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[2] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[2] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[2] = 250 °C.
- Se r4101[2] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[2] = -50 °C.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o sensor d temperatura abaixo de p4102[4] - histerese (5 K); para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[2].
Veja também: p4102

235214 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 3

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura medida (r4105[3]) com a determinação de temperatura do Terminal Module (TM) excedeu o valor-limite para ativar este aviso/alarme (p4102[6]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[3] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[3] > 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[3] = 250 °C.
- Se r4101[3] <= 1650 Ohm, então a temperatura será r4105[3] = -50 °C.
Alarme (r2124, representação decimall):
Valor real de temperatura no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o sensor d temperatura abaixo de p4102[6] - histerese (5 K); para TM150, pode ser ajustado utilizando p4118[3].
Veja também: p4102

235220 <Especificação do local>TM: Freqüência limite para emissão de sinais foi alcançada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Os sinais emitidos pelo Terminal Module 41 (TM41) para as pistas A/B alcançaram a freqüência limite. Os sinais emitidos não estão mais sincronizados com o valor nominal definido.
Modo de operação SIMOTION (p4400 = 0):
- Se TM41 foi configurado como projeto tecnológico com SIMOTION, esta falha é também emitida em resposta aos sinais A/B em curto-circuito em X520.
Modo de operação SINAMICS (p4400 = 1):
- a resolução ideal de TM41 em p0418 não é compatível com a entrada do conector interconectado em p4420.
- o valor real da posição de encoder r0479 interconectado à entrada do conector p4420 tem uma velocidade real muito alta
- os sinais de saída correspondem a uma velocidade, que é maior do que a velocidade máxima (r1082 de TM41).

Resolução: Modo de operação SIMOTION (p4400 = 0):
- insira um valor de velocidade menor (p1155).
- reduza o número de pulsos do encoder (p0408).
- verifique a pista A/B para curto-circuitos.
Modo de operação SINAMICS (p4400 = 1):
- insira um setpoint de velocidade menor (p1155).
- reduza o número de pulsos do encoder (p0408).
Aviso:
O sinal de saída não é mais monitorado após a modificação do tipo de mensagem para "Alarme" (A).

235221 <Especificação do local>TM: O desvio entre nominal e atual está fora da tolerância

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O desvio entre o setpoint e os sinais de saída (pista A/B) excedeu a tolerância de +/-3 %. O desvio entre o valor interno e externo medido é muito alto (> 1000 pulsos).

Resolução: - reduza o ciclo de clock básico ((p0110, p0111).
- se necessário, substitua o componente (por exemplo, curto-circuito).

235222 <Especificação do local>TM: Número de pulsos de encoder inadmissível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O número inserido de pulsos do codificador não corresponde ao número de pulsos permitidos a partir de uma perspectiva de hardware.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: O número de pulsos do codificador é muito alto.
2: O número de pulsos do codificador é muito baixo.
4: O número de pulsos do codificador é menor que a compensação de marca zero (p4426).

Resolução: - Especificar número de pulsos de encoder dentro da faixa permitida (p0408).
- Caso necessário, substituir TM41 SAC com TM41 DAC.
Nota:
TM41 SAC: no. de Artigo = 6SL3055-0AA00-3PA0
TM41 DAC: no. de Artigo = 6SL3055-0AA00-3PA1
O seguinte se aplica para TM41 SAC:
- Valor máximo/mínimo para p0408: 1000/8192
O seguinte se aplica para TM41 DAC:
- Valor máximo/mínimo para p0408: 1000/16384
Veja também: p0408

235223 <Especificação do local>TM: Offset de marca zero inadmissível

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A compensação de marca zero inserida não é permitida.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
1: A compensação de marca zero é muito alta.

Resolução: Especificar offset de marca zero dentro da faixa permitida (p4426).

235224 <Especificação do local>TM: Sincronização de marca zero foi cancelada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A sincronização de marca zero com o encoder reproduzido foi cancelada.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0: O encoder não está em estado pronto (p. ex. o encoder está estacionando).
1: Foi interligado um encoder absoluto.
2: O encoder r0479[0...2] interligado através da entrada de conector p4420 já se comunica com outro TM41 (apenas um TM41 pode ser interligado com um r0479[0...2] concreto).
3: A interligação BICO para o Terminal Module 41 (TM41) foi cancelada (CI: p4420 = sinal 0).
4: O encoder interligado através da entrada de conector p4420 executou uma comutação EDS ou foi reparametrizado (este processo não é suportado, definir o p4420 = 0 e interligar novamente).
5: A rotação máxima do encoder foi excedida.
6: Encoder em estado inválido.
7: Encoder em estado inválido.
8: Encoder em estado inválido (o encoder não foi parametrizado ou a fonte de sinais interligada não está em estado cíclico).

Resolução: Nenhum necessário.

- Se o encoder passa para o estado pronto, então uma sincronização anteriormente cancelada será executada novamente.
- Se a sincronização foi cancelada por causa do período de sincronização máximo permitido, não ocorre mais nenhuma nova sincronização.
- O aviso/alarme somente será emitido se em um encoder absoluto a sincronização de marca zero estiver ajustada na posição zero (p4401.0 = 1 e p4401.1=0).

235225 <Especificação do local>TM: Sincronização de marca zero parada - Encoder não está em estado pronto

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A sincronização de marca zero com o encoder reproduzido foi parada.
O encoder não está em estado "Pronto".

Resolução: Colocar o encoder em estado "Pronto".

235226 <Especificação do local>TM: Pistas A/B estão desativadas

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Não existe nenhum setpoint de frequência para o Terminal Module 41 (TM41). A saída das pistas A/B está congelada.
Causas possíveis:
- Entrada do conector p4420 não está interconectada.
- o encoder principal não está com o estado "pronto" (parking encoder ou encoder data set não parametrizados).
- TM41 tem uma falha.
- O TM41 está em modo de colocação em funcionamento (p0010 > 0).
- O componente TM41 não está conectado ao DRIVE-CLiQ.

Resolução:
- Realize a interconexão apropriadamente da entrada p4420.
- Coloque o encoder principal em estado "Pronto".
- Remova quaisquer falhas TM41.

235227 <Especificação do local>Comutação/alteração de dados de ajuste de encoder EDS não é suportada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Os seguintes casos de aplicação não são suportados pelo Terminal Module 41 (TM41):
- O encoder interligado através da entrada de conector p4420 executou uma comutação EDS.
- O encoder interligado com o TM41 foi reparametrizado de modo que o valor real de posição do encoder deve ser interpretado novamente.

Por exemplo, este é o caso numa alteração no sentido do motor (p0410, p1821) ou numa alteração da resolução fina (p0418). Aqui pode ocorrer uma variação brusca do valor real de posição do encoder (valor nominal de posição do TM41), o que não pode emitido no TM41.

Resolução: Ajustar a entrada do conector p4420 = 0 e reconectar.

235228 <Especificação do local>TM: Tempo de amostragem p4099[3] inválido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O tempo de amostragem configurado no p4099[3] para a emulação de encoder incremental no Terminal Module 41 (TM41) não corresponde a um valor válido. Para eliminar o problema, corrija a configuração do p4099[3]. Depois disso o sistema executa uma reinicialização / inicialização parcial.

Alarme (r2124, representação decimall):

1:

Um tempo de amostragem p4099[3] < 125µs foi ajustado.

2:

No p4099[3] foi especificado um múltiplo inteiro do ciclo DRIVE-CLiQ.

3:

- Em modo SINAMICS (p4400 = 1), o tempo de amostragem em p4099[3] não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente (p0115[0]) do drive objeto, que fornece o setpoint de posição (CI: p4420) para a simulação de encoder incremental.
- O encoder interconectado pela entrada de conector p4420 (por exemplo, um encoder SSI) é tido como amostra em um ciclo mais lento.

Resolução:

- Se necessário, cancelar a interligação BICO através da entrada de conector p4420.
- Verificar a regra indicada na causa para configurar o tempo de amostragem no p4099[3].
- Se necessário, cancelar novamente a interligação BICO através da entrada de conector p4420.

Nota:

Em cada nova configuração da interligação BICO através da entrada de conector p4420 é realizada a verificação do tempo de amostragem no p4099[3] e, se necessário, emitida a mensagem correspondente.

235229 <Especificação do local>TM: Intervalo de tempo desativado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Servo: NENHUM

Hla: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O valor solicitado para um tempo de ciclo em p4099[0...2] é inválido.

O período de tempo correspondente não foi ativado.

Valor do alarme (r2124, valor em decimal):

0: Entradas/saídas digitais (p4099[0])

1: Entradas analógicas (p4099[1])

3: Emulação de encoder (p4099[3]).

4: Emulação de valor de referência da velocidade do encoder (p4099[3]).

5: Emulação de valor de referência da velocidade do encoder (p4099[3]).

6: Controle de seqüência interna do TM41 (erro interno).

Resolução: Modifiar o tempo de amostragem de acordo com o valor do alarme.

Nota:

O tempo de amostragem p4099[0] não pode ser zero.

235230 <Especificação do local>TM: Hardware com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: NENHUM
Hla: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O Terminal Module (TM) utilizado acusou falhas internas.
Sinais deste módulo não devem ser avaliados, pois provavelmente estão incorretos.

Resolução: Se necessário, substituir o Terminal Module.

235231 <Especificação do local>TM: Faltando o controle mestre com PLC

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O sinal "controle mestre pelo PLC" estava faltante na operação.
- A interconexão da entrada do binector para "controle mestre pelo PLC" está incorreto (p0854).
- O controle de alto nível interrompeu o sinal "controle mestre pelo PLC".
- Transferência de dados através do fieldbus (Mestre/Acionamento) foi interrompida.

Nota:
Este alarme é apenas decisivo em em modo de operação "SIMOTION" (p4400 = 0).
No modo de operação "SINAMICS" (p4400 = 1), os valores de referência em p4420 são avaliados de forma independente da entrada do binector p0854.

Resolução:
- Verificar a interconexão da entrada do binector para "controle mestre pelo PLC" (p0854).
- Verificar o sinal "controle mestre pelo PLC", e se necessário, ligar.
- Verificar a transferência de dados através do fieldbus (mestre/acionamento).
- Verificar os parâmetros de ajuste p2037.

235232 <Especificação do local>TM41: Marca zero não está mais sincronizada e POWER ON necessário

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Modo de operação SINAMICS (p4400 = 1):
Quando parametrizado o Terminal Module 41 (TM41) ou quando operando um módulo TM41, um estado de operação que precisa de um POWER ON foi atingido.
Isto inclui:
- Alterando o número de pulsos do encoder (p0408).
- Alterando a resolução fina (p0418).
- Retirar o cabo DRIVE-CLiQ sem desativar TM41 através do p0105.
Caso este alarme seja ativado, então a marca zero do TM41 não pode mais ser emitida em sincronismo com o encoder conectado em p4420.
Modo de operação SIMOTION (p4400 = 0):
Uma marca zero ajustada previamente (p4426) não mais corresponde à posição do encoder (r0479) devido à alterações no número de pulsos (p0408).

Resolução: Uma posição incremental na saída X520 do TM41 pode ainda ser avaliada independente da marca zero.
Um POWER ON deve ser realizado caso a marca zero do TM41 seja analizada.

235233 <Especificação do local>Função de componente DRIVE-CLiQ não suportada

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma função requerida pelo Control Unit não é suportada pelo componente DRIVE-CLiQ.
Falha (r0949, representação decimall):
1:Terminal Module 31 não suporta a função "Temporizador para avaliação de temperatura" (X522.7/8, p4103 > 0.000).
4: A resolução do valor real aprimorado não é suportado (p4401.4).
5: A resolução de setpoint aprimorado não é suportado (p4401.5).
6: O manuseio de valor residual no canal de setpoint não pode ser desativado (p4401.6).
7: As frequências apresentadas maiores que 750 kHz não podem ser ativadas (p4401.7).

Resolução: Para o valor de falha = 1:
- Desativar tempo para medição de temperatura (X522.7/8) (p4103 = 0.000).
- Utilizar o Terminal Module 31 e a versão de Firmware, para que seja suportada a função "Estágio de tempo para interpretação da temperatura" (número de artigo 6SL3055-0AA00-3AA1, versão de Firmware 2.6 ou mais recente).
Veja também: p4103

235400 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 4

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[8], p4103[4]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[9]).

Nota:

Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[4] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[4] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[4] = 250°C
- se r4101[4] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[4] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[4] e pode ser interconectado.

Aviso:

Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Resolução:
- resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[9] - histerese (p4118[4]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

Veja também: p4102

235401 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 5

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[10], p4103[5]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[11]).

Nota:

Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[5] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[5] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[5] = 250°C
- se r4101[5] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[5] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[5] e pode ser interconectado.

Aviso:

Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Resolução:
- resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[11] - histerese (p4118[5]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

Veja também: p4102

235402 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 6

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[12], p4103[6]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[13]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[6] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[6] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[6] = 250°C
- se r4101[6] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[6] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[6] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Resolução:
- resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[13] - histerese (p4118[6]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

Veja também: p4102

235403 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 7

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[14], p4103[7]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[15]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[7] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[7] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[7] = 250°C
- se r4101[7] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[7] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[7] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Resolução:
- resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[15] - histerese (p4118[7]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

Veja também: p4102

235404 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 8

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[16], p4103[8]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[17]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[8] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[8] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[8] = 250°C
- se r4101[8] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[8] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[8] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Resolução:
- resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[17] - histerese (p4118[8]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

Veja também: p4102

235405 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 9

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[18], p4103[9]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[19]).

Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[9] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[9] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[9] = 250°C
- se r4101[9] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[9] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[9] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Resolução: - resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[19] - histerese (p4118[9]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235406 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 10

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[20], p4103[10]).
ou
- limiar de falha excedido (p4102[21]).
Nota:
Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[10] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[10] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[10] = 250°C
- se r4101[10] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[10] = -50°C.
O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[10] e pode ser interconectado.
Aviso:
Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Resolução: - resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[21] - histerese (p4118[10]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235407 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 11

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Para a avaliação de temperatura pelo Terminal Module 150 (TM150), pelo menos uma das seguintes condições para iniciar esta falha foi preenchida:
- limiar de alarme foi excedido por mais tempo do que o ajustado no temporizador (p4102[22], p4103[11]).

ou

- limiar de falha excedido (p4102[23]).

Nota:

Para o tipo de sensor "termistor PTC" e "Contato bimetálico NF" (p4100[11] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- se r4101[11] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[11] = 250°C
- se r4101[11] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[11] = -50°C.

O valor real de temperatura é indicado na saída de conector r4105[11] e pode ser interconectado.

Aviso:

Esta falha somente provoca o desligamento do drive se existir pelo menos uma interconexão BICO entre o drive e o Terminal Module.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):

Valor real de temperatura no momento do início [0.1°C].

Resolução:
- resfrie o sensor de temperatura abaixo de p4102[23] - histerese (p4118[11]).
- se necessário, ajuste a resposta de falha para NONE (p2100, p2101).

Veja também: p4102

235410 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 4

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r4105[4]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[8]).

Nota:

Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[4] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[4] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[4] = 250°C
- Se r4101[4] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[4] = -50°C.

Falha (r2124, representação decimall):

Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[8] - hysteresis (p4118[4]).

Veja também: p4102

235411 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 5

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r4105[5]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[10]).

Nota:

Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[5] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[5] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[5] = 250°C
- Se r4101[5] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[5] = -50°C.

Falha (r2124, representação decimall):

Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[10] - hysteresis (p4118[5]).
Veja também: p4102

235412 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 6

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r4105[6]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[12]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[6] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[6] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[6] = 250°C
- Se r4101[6] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[6] = -50°C.
Falha (r2124, representação decimall):
Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[12] - hysteresis (p4118[6]).
Veja também: p4102

235413 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 7

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r4105[7]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[14]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[7] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[7] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[7] = 250°C
- Se r4101[7] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[7] = -50°C.
Falha (r2124, representação decimall):
Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[14] - hysteresis (p4118[7]).
Veja também: p4102

235414 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 8

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r4105[8]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[16]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[8] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[8] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[8] = 250°C
- Se r4101[8] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[8] = -50°C.
Falha (r2124, representação decimall):
Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[16] - hysteresis (p4118[8]).
Veja também: p4102

235415 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 9

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r4105[9]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[18]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[9] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[9] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[9] = 250°C
- Se r4101[9] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[9] = -50°C.
Falha (r2124, representação decimall):
Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[18] - hysteresis (p4118[9]).
Veja também: p4102

235416 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 10

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r4105[10]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[20]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[10] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[10] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[10] = 250°C
- Se r4101[10] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[10] = -50°C.
Falha (r2124, representação decimall):
Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[20] - hysteresis (p4118[10]).
Veja também: p4102

235417 <Especificação do local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 11

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura (r4105[11]) medida utilizando o sensor de temperatura do Terminal Module 150 (TM150) excedeu o valor-limite para inicializar este alarme (p4102[22]).
Nota:
Para o tipo de sensor "PTC termistor" e "contato NC bimetálico" (p4100[11] = 1, 4), aplica-se o seguinte:
- Se r4101[11] > 1650 ohms, a temperatura é de r4105[11] = 250°C
- Se r4101[11] <= 1650 ohms, a temperatura é de r4105[11] = -50°C.
Falha (r2124, representação decimall):
Valor de temperatura real no momento da iniciação [0.1°C].

Resolução: Resfrie o tensor de temperatura para abaixo de p4102[22] - hysteresis (p4118[11]).
Veja também: p4102

235800 <Especificação do local>TM: Mensagem coletiva

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O Terminal Module detectou pelo menos um erro.

Resolução: Avaliação das demais mensagens atuais.

235801 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Terminal Module envolvido.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de vida no telegrama de recebimento não está ativo.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.

235802 <Especificação do local>TM: Timeout

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Timeout ocorreu no Terminal Module.

Resolução: Trocar o Terminal Module.

235803 <Especificação do local>TM: Teste de memória

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro no teste de memória no Terminal Module.

Resolução:
- Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Terminal Module.
- Trocar o Terminal Module.

235804 <Especificação do local>TM: CRC

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a leitura da memória de programa no Terminal Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Diferença entre o checksum com POWER ON e o atual checksum.

Resolução:
- Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module.

235805 <Especificação do local>TM: Soma de verificação EEPROM incorreta

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.

Resolução:
- Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module 31 (TM31).

235807 <Especificação do local>TM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Erro de timeout do controle de seqüência no Terminal Module.

Resolução: Trocar o Terminal Module.

235820 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o Terminal Module.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado de byte de comprimento ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

235835 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o Terminal Module. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

235836 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Terminal Module envolvido. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegrama não é compatível com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

235837 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

235845 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o Terminal Module (TM) envolvido.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica alternada de dados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa do erro

Resolução: Executar POWER ON

235850 <Especificação do local>TM: Erro interno de software

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Hla: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software no Terminal Module (TM).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: O intervalo de tempo em segundo plano está bloqueado.
2: O checksum através da memória de códigos não confere.

Resolução: - substituir o Terminal Module (TM).
- se necessário, atualizar o Firmware no Terminal Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

235851 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) para a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

235860 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) envolvido até a Control Unit.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
A comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido na Control Unit sinaliza que a alimentação falhou.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recepção está muito antecipado.
17 (= 11 hex):
Erro CRC e o telegrama de recepção estão muito antecipados.
18 (=12 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
19 (=13 hex):
O telegrama é maior do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
20 (= 14 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e a lista de recepção não corresponde e o telegrama de recepção está muito antecipado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegrama de recepção é ajustado e o telegrama de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

235875 <Especificação do local>TM: Falha na tensão de alimentação

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

235885 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do Terminal Module involved (TM) envolvido à Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

235886 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Terminal Module involved (TM) à Control Unit.
O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

235887 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido (Terminal Module). Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
96 (= 60 hex):
Resposta recebida muito atrasada durante a medição do tempo de execução.
97 (=61 hex):
Tempo muito extenso para troca dos dados de características.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

235895 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Alternando os dados cíclicos transferem erro

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) envolvido à Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

235896 <Especificação do local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)
Hla: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Terminal Module) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Uma causa pode ser, por exemplo, a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Resolução: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

235899 <Especificação do local>TM: Falha desconhecida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no Terminal Module que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer se o firmware do componente é mais recente que o firmware da Control Unit.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Falta número.
Nota:
Se necessário, a importância desta nova falha pode ser lido sobre a mais recente da descrição na Control Unit.

Resolução: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

235903 <Especificação do local>TM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do Bus I2C interno do Terminal Module.
Resolução: Trocar o Terminal Module.

235904 <Especificação do local>TM: EEPROM

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.
Resolução: Trocar o Terminal Module.

235905 <Especificação do local>TM: Acesso do parâmetro

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A Control Unit tentou escrever um valor ilegal no parâmetro do Terminal Module (TM).
Resolução: - Verificar se a versão do firmware do Terminal Module (r0158) corresponde a versão do firmware da Control Unit (r0018).
- Se necessário, substituir o Terminal Module.
Nota:
A versão do firmware para igualar uma com a outra estão no arquivo readme.txt no cartão de memória.

235906 <Especificação do local>TM: Falta alimentação de tensão de 24 V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Falta a alimentação de 24 V TM17 para DI/DO 0 ... 7.
02: Falta a alimentação de 24 V TM17 para DI/DO 8 ... 15.
04: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 0 ... 7 (X520).
08: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 8 ... 15 (X521).
10: Falta a alimentação de 24 V TM15 para DI/DO 16 ... 23 (X522).
20: Falta a alimentação de 24 V TM41 para DI/DO 0 ... 3.
Resolução: Verificação dos terminais para a alimentação de tensão (L1+, L2+, L3+, M ou +24 V_1 no TM41).

235907 <Especificação do local>TM: Inicialização de hardware falhou

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM

Causa: A inicialização do Terminal Module falhou.
Valor de advertência (r2124, representação hexadecimal):
01: Solicitação de configuração incorreta do TM17 ou TM41.
02: Programação do TM17 ou TM41 falhou.
04: Carimbo de tempo inválido do TM17 ou TM41.

Resolução: Executar POWER ON

235910 <Especificação do local>TM: Sobretemperatura no módulo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura no módulo excedeu o limite mais alto permitido.

Resolução:
- Reduzir a temperatura ambiente.
- Substituir o Terminal Module.

235911 <Especificação do local>TM: Operação sincronizada com o ciclo, falha de sinal de vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O número máximo permitido de falhas de sinal de vida do Master (operação sincronizada de ciclo) foi ultrapassado na operação cíclica.
Com a ativação do alarme as saídas do módulo são resetadas até a próxima sincronização.

Resolução:
- Verificação da física do bus (resistor de terminação, blindagem, etc.).
- Corrigir a interconexão do sinal de vida Master (r4201 através do p0915).
- Verificar se o sinal de vida do Master é enviado corretamente (p. ex. criar Trace com r4201.12 ... r4201.15 e sinal de disparo r4301.9).
- Verificar o bus ou o Master quanto à sobrecarga (p. ex. tempo de ciclo de bus Tdp ajustado muito curto).

235920 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 0.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm (TM150: R > 1944 Ohm)
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução:
- Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235921 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 1.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm (TM150: R > 1944 Ohm)
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235922 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 2.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm (TM150: R > 1944 Ohm)
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235923 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 3.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 1630 Ohm (TM150: R > 2170 Ohm), PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1720 Ohm (TM150: R > 1944 Ohm)
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 50 Ohm (TM150: R < 180 Ohm), PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235924 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 4.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235925 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 5.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235926 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 6.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm
Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235927 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 7.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235928 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 8.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235929 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 9.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235930 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 10.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235931 <Especificação do local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 11.

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM150

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Alarme (r2124, representação decimall):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado.
KTY84: R > 2170 Ohm, PT100: R > 194 Ohm, PT1000: R > 1944 Ohm
2: Resistência medida muito baixa.
PTC termistor: R < 20 Ohm, KTY84: R < 180 Ohm, PT100: R < 60 Ohm, PT1000: R < 603 Ohm

Resolução: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235950 <Especificação do local>TM: Erro interno de software

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a origem de falha:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - se necessário, atualize o firmware no Terminal Module para a última versão.
- contate o Technical Support.

235999 <Especificação do local>TM: Alarme desconhecido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um alarme ocorreu no Terminal Module e não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Este pode ocorrer se o firmware presente no componente é mais recente do que o firmware da Control Unit.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Note:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma mais recente descrição da Control Unit

Resolução: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

236207 <Especificação do local>Hub: Sobre temperatura no componente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Temperatura do DRIVE-CLiQ Hub Module ultrapassou o limiar.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0.1 °C de resolução.

Resolução: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236211 <Especificação do local>Hub: Alarme de sobre temperatura no componente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Temperatura do DRIVE-CLiQ Hub Module ultrapassou o limiar de alarme.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0.1 °C de resolução.

Resolução: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236214 <Especificação do local>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Fornecimento de energia 24V no DRIVE-CLiQ Hub Module ultrapassou o limiar de falha.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.

Resolução: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236216 <Especificação do local>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Fornecimento de energia 24V no DRIVE-CLiQ Hub Module ultrapassou o limiar de falha.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.
Resolução: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236217 <Especificação do local>Hub: Alarme de sobretensão na fonte de 24V

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Fornecimento de energia 24V no DRIVE-CLiQ Hub Module ultrapassou o limiar de falha.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.
Resolução: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236800 <Especificação do local>Hub: grupo de sinais

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O DRIVE-CLiQ Hub Module detectou pelo menos uma falha.
Resolução: Avaliação das demais mensagens atuais.

236801 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ: Faltando sinal-de-vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para DRIVE-CLiQ Hub Module envolvida.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Resolução: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.

236802 <Especificação do local>Hub: Estouro na taxa de amostragem

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um overflow de período de tempo ocorreu em um DRIVE-CLiQ Hub Module.
Falta valor(r0949, valor em decimal):
xx: Número de período de tempo xx

Resolução: - reduzir a frequência do controlador de corrente.
- executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.
- atualizar o Firmware para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

236804 <Especificação do local>Hub: Erro de Checksun

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro de checksum ao ler a memória do programa no DRIVE-CLiQ Hub Module.
Valor de falha (r0949, interpretar hexadecimal):
Diferença entre o checksum no POWER ON e o checksum real.

Resolução: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLiQ Hub Module.

236805 <Especificação do local>Hub: Checksum de EEPROM incorreto

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Os dados internos do parametro do DRIVE-CLiQ Hub Module estão incorretos.
Valor da falha (r2124, valor em hexadecimal):
01: EEPROM erro de acesso.
02:Muitos blocos na EEPROM.

Resolução: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLiQ Hub Module.

236820 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ: Erro de telegrama

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o DRIVE-CLiQ Hub Module envolvido.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

236835 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o DRIVE-CLiQ Hub Module envolvido. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

236836 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ: Erro ao enviar dados para DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o DRIVE-CLiQ Hub Module envolvido. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

236837 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ: Falha no componente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

236845 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o DRIVE-CLiQ Hub Module envolvido.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

236851 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão para a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

236860 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão para a Control Unit.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
A comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido na Control Unit sinaliza que a alimentação falhou.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recepção está muito antecipado.
17 (= 11hex):
Erro CRc e o telegrama de recepção está muito antecipado.
18 (= 12 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão eu na lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
19 (=13 hex):
O telegrama é maior do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
20 (=14 hex):
O comprimento do telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
21 (=15 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recepção está muito antecipado.
22 (=16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não corresponde e o telegrama de recepção está muito antecipado.
25 (=19 hex):
O bit de erro no telegrama de recepção é ajustado e o telegrama de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

236875 <Especificação do local>HUB DRIVE: Falha de tensão de alimentação

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

236885 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro dados cíclicos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão à Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Verificar a tensão fornecida do componente envolvido.
- Executar POWER ON.
- Substituir o componente envolvido.

236886 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão à Control Unit.
O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

236887 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module) envolvido. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro recebido: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante tempo de execução de medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para começar a troca das características de dados muito grande.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

236895 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro alternando dados cíclicos

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do DRIVE-CLiQ Hub Module em questão à Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar POWER ON

236896 <Especificação do local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (DRIVE-CLiQ Hub Module), especificado por uma identificação de falha, foi alterado em uma maneira incompatível, respeitando as propriedades quando ocorre o boot. Um motivo pode ser, ex. que um cabo DRIVE-CLiQ ou um componente DRIVE-CLiQ foi substituído.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do componente.

Resolução: - Executar POWER ON.
- Para uma substituição, utilizar os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, somente utilizar cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique o comprometimento com o comprimento máximo dos cabos).

236899 <Especificação do local>Hub: Falha desconhecido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)
Hla: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no DRIVE-CLiQ Hub Module que não pode ser interpretada pelo firmware da Control Unit.
Isto pode ocorrer caso o firmware deste componente seja mais recente que o firmware da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, o significado deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - Substitua o firmware no DRIVE-CLiQ Hub Module por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

236950 <Especificação do local>Hub: Erro de software interno

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2 (NENHUM)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a fonte de falha.
Somente com o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - se necessário, atualizar o Firmware no DRIVE-CLiQ Hub Module para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.

236999 <Especificação do local>Hub: Alarme desconhecido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Um alarme ocorreu no DRIVE-CLiQ Hub Module, o qual não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isto ocorre quando o firmware do componente é mais novo que o firmware da Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, o significado deste novo alarme pode ser lido em uma descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - Substitua o firmware no DRIVE-CLiQ Hub Module por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

237001 <Especificação do local>HF Damping Module: Sobrecorrente

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A unidade de potência detectou uma sobrecorrente.
- HF Choke Module ou HF Damping Module HFcom defeito.
- A frequência de ressonância do filtro de saída foi acionada.
Falha (r0949, representante binário bit-a-bit):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.

Resolução: - Verificar o HF Choke Module e o HF Damping Module e substituir, se necessário.
- Reduzir a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237002 <Especificação do local>HF Damping Module: Tensão de amortecimento muito alta

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A tensão de amortecimento alcançou um valor alto inadmissível.
- Uma harmônica de motor de grande amplitude acionou a frequência de ressonância do filtro de saída.
- O controlador de corrente excita excessivamente a ressonância do filtro de saída.

Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de amortecimento em caso de falha [mV].
Veja também: r5171

Resolução:
- Reduza a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Verifique o controlador de corrente e, se necessário, adapte.
- Se necessário, utilize outro motor.

Nota:
HF Damping Module

237003 <Especificação do local>HF Damping Module: Tensão amortecimento não estabelecida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A tensão de amortecimento não pôde ser estabelecida.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de amortecimento no caso de uma falha [mV].

Resolução: Verifique as conexões do HF Damping Module.
Veja também: r5171

237004 <Especificação do local>HF Damping Module: sobretemperatura do radiador

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura do radiador no HF Damping Module excedeu o valor-limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):
Temperatura [0.01 °C].

Resolução:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite inferior de alarme A05000.
Nota:
HF Damping Module

237005 <Especificação do local>HF Damping Module: sobrecarga I2t

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O capacitor do filtro do HF Damping Module foi sobrecarregado (r5173 = 100 %).
- A frequência de ressonância do filtro foi excessivamente excitada.
- O HF Choke Module está com defeito.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
I2t [100 % = 16384].

Resolução:
- Reduzir a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Não permanecer muito tempo próximo à frequência geradora da falha.
- Verificar o HF Choke Module e substituir, se necessário.
Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)
Veja também: r5173

237012 <Especificação do local>HF Damping Module: Sensor de temperatura do radiador, ruptura de fio

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A ligação para um sensor de temperatura do radiador no HF Damping Module foi interrompida.
Falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: HF Damping Module
Bit 1: HF Choke Module

Resolução: Entre em contato com o fabricante.
Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237013 <Especificação do local>HF Damping Module: Sensor de temperatura do radiador, curto-circuito

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sensor de temperatura do radiador no HF Damping Module está em curto-circuito.
Falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0: HF Damping Module
Bit 1: HF Choke Module

Resolução: Entre em contato com o fabricante.
Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237024 <Especificação do local>HF Damping Module: Sobretemperatura do modelo térmico

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A diferença de temperatura entre o radiador e o chip excedeu o valor-limite permitido.
- o ciclo de carga permitido não foi mantido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.
- freqüência de pulsos está muito alta.

Veja também: r0037

Resolução:
- Adaptar o ciclo de carga
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar os elementos do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro dos limites permitidos.
- Verificar a carga do motor
- Reduzir a frequência de pulso se esta é maior que a frequência de pulso nominal.

237025 <Especificação do local>HF Damping Module: Sobretemperatura do chip

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura do chip excedeu o valor-limite permitido.
- o ciclo de carga permitido não foi mantido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.
- frequência de pulsos está muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):
Diferença de temperatura entre o radiador e o chip [0.01 °C].

Resolução:
- adapte o ciclo de carga
- verifique se o ventilador está funcionando.
- verifique os elementos do ventilador.
- verifique se a temperatura ambiente está dentro dos limites permitidos.
- verifique a carga do motor.
- reduza a frequência de pulso se esta é maior que a frequência de pulso nominal.

Nota:
HF Damping Module
Veja também: r0037

237034 <Especificação do local>HF Damping Module: Sobretemperatura no compartimento interno

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O limite de alerta para sobretemperatura interna foi atingido.
Se a temperatura dentro da unidade continuar a aumentar, a falha F37036 poderá ocorrer.
- A temperatura ambiente pode ser muito alta.
- Refrigeração insuficiente, falha no ventilador.
Valor da falha (r0949, representação binária):
Bit 0 = 1: variação do controle eletrônico.
Bit 1 = 1: variação da potência eletrônica.
Resolução: - verifique a temperatura ambiente.
- verifique o ventilador do interno da unidade.
Nota:
HF Damping Module

237036 <Especificação do local>HF Damping Module: Sobretemperatura no compartimento interno

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura no compartimento interno do HF Damping Module excedeu o valor-limite de temperatura permitido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.
Falha (r0949, representante binário):
Bit 0 = 1: Região da eletrônica de controle.
Bit 1 = 1: Região da eletrônica de potência.
Resolução: - verifique se o ventilador está funcionando.
- verifique os elementos do ventilador.
- verifique se a temperatura ambiente está dentro da permitida.
Nota:
Está falha só pode ser reconhecida quando a temperatura atingir 5K menos que o limite permitido.
Nota:
HF Damping Module

237040 <Especificação do local>HF Damping Module: Subtensão de 24 V

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Falha na alimentação de tensão de 24 V para o HF Damping Module.
- O limite inferior da subtensão não foi alcançado por mais de 3 ms.
Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de 24 V [0.1 V].
Resolução: - verifique a alimentação de tensão de - 24 V DC do HF Damping Module.
- execute o POWER ON (desligar/ligar) nos componentes.
Nota:
HF Damping Module

237041 <Especificação do local>HF Damping Module: Alarme de subtensão de 24 V

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Falha na fonte de alimentação 24 V para o HF Damping Module.
- o limiar 16V não foi atingido.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Tensão 24 V [0.1 V].

Resolução: - verifique a alimentação de tensão de - 24 V DC do HF Damping Module.
- execute o POWER ON (desligar/ligar) nos componentes.
Nota:
HF Damping Module

237043 <Especificação do local>HF Damping Module: Sobretensão de 24 V

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Sobretensão da alimentação de tensão de 24 V para o HF Damping Module.
- O limite de 31.5 V foi excedido por mais de 3 ms.

Resolução: Verifique a alimentação de tensão de 24 V do HF Damping Module.
Nota:
HF Damping Module

237044 <Especificação do local>HF Damping Module: Sobretensão de 24 V, alarme

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Falha na alimentação de tensão de 24 V para o HF Damping Module.
- O valor excedeu o limite máximo de 32.0 V.

Resolução: Verifique a alimentação de tensão de 24 V do HF Damping Module.
Nota:
HF Damping Module

237045 <Especificação do local>HF Damping Module: Subtensão da alimentação

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Falha de alimentação de tensão no HF Damping Module.
- O monitoramento de tensão sinaliza uma falha por subtensão no módulo.
Falha (r0949, representação decimall):
Tensão de 24 V [0.1 V].

Resolução: - verifique a alimentação de tensão 24 V DC do HF Damping Module.
- execute o POWER ON (desligar/ligar) nos componentes.
- substitua o módulo, se necessário.
Nota:
HF Damping Module

237049 <Especificação do local>HF Damping Module: O ventilador do compartimento interno está com defeito

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O ventilador do compartimento interno do HF Damping Module falhou.

Resolução: Verificar o ventilador do compartimento interno do HF Damping Module e substitua se necessário.

237050 <Especificação do local>HF Damping Module: Sobretensão de 24 V, falha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O monitor de tensão sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.

Resolução: - Verificar a fonte de alimentação de 24V.
- Substituir o módulo se necessário.

237052 <Especificação do local>HF Damping Module: Dados de EEPROM com erro

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Erro nos dados de EEPROM do HF Damping Module.
Falha (r0949, representante hexadecimall):
0: Os dados de EEPROM lidos pelo HF Damping Module são inconsistentes.
1: Os dados de EEPROM não incompatíveis com o Firmware com o HF Damping Module.
Valores adicionais:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: Para o valor de falha = 0:
Substituição do HF Damping Module ou atualização dos dados de EEPROM.
Para o valor de falha = 1:
Se necessário, atualize o Firmware com a versão mais recente.
Nota:
HF Damping Module

237056 <Especificação do local>HF Damping Module: sobretemperatura do radiador

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura de dissipação de calor do HF Damping Module excedeu o valor limite permitido.
- refrigeração insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.

Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Temperatura [0.01 °C].

Resolução:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de não alcançar o limite inferior de alarme A05000.
Nota:
HF Damping Module

237310 <Especificação do local>HF Choke Module: Sobretemperatura

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura de dissipação de calor do HF Choke Module excedeu o valor limite permitido.
- refrigeração insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.

Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Temperatura [0.01 °C].

Resolução:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de atingir um valor abaixo do valor limite para o alarme A05000.
Nota:
HF Choke Module (modulo de reator)

237311 <Especificação do local>HF Choke Module: sobretemperatura do radiador

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura do radiador do HF Choke Module excedeu o valor-limite permitido.
- ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- sobrecarga.
- temperatura ambiente muito alta.

Falha (r0949, representação decimall):
Temperatura [0.01 °C].

Resolução:
- Verificar se o ventilador está funcionando.
- Verificar as mantas do ventilador.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.
- Verificar a carga do motor.

Atenção:
Esta falha somente pode ser confirmada depois de atingir um valor abaixo do valor limite para o alarme A05000.
Nota:
HF Choke Module (modulo de reator)

237312 <Especificação do local>HF Choke Module: Sobretemperatura ou falha do ventilador

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O HF Choke Module menciona sobretemperatura ou uma falha do ventilador.
Se o aviso/alarme persistir por mais de 30s, será emitida a falha F37313.

Resolução:
- O cabo entre o HF Choke Module e o HF Damping Module foi desconectado ou está com defeito (X21).
- Verificar e, se necessário, substituir o ventilador do HF Choke Module.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237313 <Especificação do local>HF Choke Module: Sobretemperatura ou falha do ventilador

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O aviso/alarme A37312 para indicar a sobretemperatura ou a falha do ventilador no HF Choke Module ficou presente por mais de 30 s.

Resolução:
- O cabo entre o HF Choke Module e o HF Damping Module foi desconectado ou está com defeito (X21).
- Verificar e, se necessário, substituir o ventilador do HF Choke Module.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

Nota:
HF Choke Module (módulo de reator)
HF Damping Module (módulo de amortecimento)

237502 <Especificação do local>HF Damping Module: Tensão de amortecimento muito alta

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A tensão de amortecimento excedeu o limite de alarme.
- Uma harmônica de motor de grande amplitude acionou a frequência de ressonância do filtro de saída.
- O controlador de corrente excita excessivamente a ressonância do filtro de saída.
Se a tensão de amortecimento exceder um valor alto inadmissível, F37002 será emitido.
Alarme (r2124, representação decimall):
Tensão de amortecimento em caso de falha [mV].
Veja também: r5171

Resolução:
- Reduza a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Verifique o controlador de corrente e, se necessário, adapte.
- Se necessário, utilize outro motor.
Nota:
HF Damping Module

237800 <Especificação do local>HF Damping Module: Mensagem coletiva

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O HF Damping Module detectou pelo menos um erro.

Resolução: Avaliação das demais mensagens atuais.

237801 <Especificação do local>HF Damping Module: Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o HF Damping Module.
Causa da falha:
10 (=0A hex):
O bit com sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não está ajustado.
Nota com relação ao valor da mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- verifique a conexão do DRIVE-CLiQ.
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237802 <Especificação do local>HF Damping Module: Estouro na taxa de amostragem

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um timeout.
Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- atualizar a versão de Firmware.
- contatar o Technical Support.

237804 <Especificação do local>HF Damping Module: CRC

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2 (OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro de checksum (CRC) no HF Damping Module.
Resolução: - executar um POWER ON (desligar/ligar) em todos os componentes.
- atualizar o Firmware para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
Observação:
HF Damping Module

237805 <Especificação do local>HF Damping Module: Soma de verificação EEPROM incorreta

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Dados internos de parâmetro estão corrompidos.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
01: Acesso EEPROM com erro.
02: Número de blocos no EEPROM muito alto.
Resolução: Substitua o módulo.
Nota:
HF Damping Module

237820 <Especificação do local>HF Damping Module: Telegrama com erro

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI
Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a unidade de potência.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Execute POWER ON (desligar/ligar).
- verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Nota:
HF Damping Module

237835 <Especificação do local>HF Damping Module: Erro na transmissão cíclica de dados

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o HF Damping Module. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute POWER ON.
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237836 <Especificação do local>HF Damping Module: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o HF Damping Module. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Realize o POWER ON.
Nota:
HF Damping Module

237837 <Especificação do local>HF Damping Module: Componente danificado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- se necessário, utilize outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237845 <Especificação do local>HF Damping Module: Erro na transmissão cíclica de dados

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Há um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o HF Damping Module.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Realize o POWER ON.
Nota:
HF Damping Module

237850 <Especificação do local>HF Damping Module: Erro interno de software

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro interno de software no HF Damping Module.
Falha (r0949, representação decimall):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - substituir o HF Damping Module
- se necessário, atualizar o Firmware no HF Damping Module.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
Observação:
HF Damping Module

237851 <Especificação do local>HF Damping Module (CU): Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do HF Damping Module à Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Atualize o firmware do componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237860 <Especificação do local>HF Damping Module (CU): Telegrama com erro

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do HF Damping Module à Control Unit.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegrama é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegrama é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegrama de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
9 (= 09 hex):
A comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido na Control Unit sinaliza que a alimentação falhou.
16 (= 10 hex):
O telegrama de recebimento está muito adiantado.
17 (= 11 hex):
O erro CRC e o telegrama de recepção está muito adiantado.
18 (= 12 hex):
O telegrama é mais curto do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
19 (= 13 hex):
O telegrama é mais longo do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
20 (= 14 hex):
O comprimento do telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
21 (= 15 hex):
O tipo de telegrama de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
22 (= 16 hex):
O endereço da unidade de potência no telegrama e na lista de recepção não corresponde e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
25 (= 19 hex):
O bit de erro no telegrama de recebimento é ajustado e o telegrama de recebimento está muito adiantado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - Execute POWER ON (desligar/ligar).
- verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Nota:
HF Damping Module

237875 <Especificação do local>HF Damping Module DRIVE: Falha de tensão de alimentação

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha em uma comunicação DRIVE-CLiQ no componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais da Control Unit que fornece tensão.
Causa de falha:
9 (= 09 hex):
A tensão da alimentação de energia para o componentes falhou.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ (cabo rompidos, contatos, ...).
- verifique o dimensionamento de alimentação de energia para o componente DRIVE-CLiQ.

237885 <Especificação do local>HF Damping Module (CU): A transmissão cíclica de dados apresenta uma falha

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do módulo de amortecimento à Control Unit.
Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recepção não enviado e o telegramaaa de recepção está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (=62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - verifique a tensão fornecida do componente envolvido.
- execute o POWER ON.
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237886 <Especificação do local>HF Damping Module (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do HF Damping Module à Control Unit.
O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Realize o POWER ON.
Nota:
HF Damping Module

237887 <Especificação do local>HF Damping Module (CU): Componente danificado

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ (HF Damping Module) envolvida. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro recebido: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante tempo de execução de medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para trocar as características de dados muito grande.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- verifique se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com a EMC.
- se necessário, utilize outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- substitua o componente envolvido.
Nota:
HF Damping Module

237895 <Especificação do local>HF Damping Module (CU): Transmissão de dados cíclica alternada danificada

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ do HF Damping Module à Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Realize o POWER ON.
Nota:
HF Damping Module

237896 <Especificação do local>HF Damping Module (CU): Propriedades de componente inconsistentes

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (HF Damping Module) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com relação às propriedades quando iniciado. Por exemplo, uma causa pode ser a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou de um componente DRIVE-CLiQ.
Falha (r0949, representação decimall):
Número do componente.

Resolução: - execute POWER ON.
- Para uma substituição, utilize os mesmos tipos de componentes e versões de Firmware, se possível.
- Ao substituir um cabo, utilize somente cabos com o mesmo comprimento dos cabos originais ou o mais próximo possível (verifique a conformidade com o comprimento máximo dos cabos).
Nota:
HF Damping Module

237899 <Especificação do local>HF Damping Module: Falha desconhecida

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1

Reação: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro no HF Damping Module que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isso pode ocorrer quando o firmware deste componente for mais recente do que o firmware da Control Unit.
Falha (r0949, representação decimall):
Número da falha.
Nota:
Se necessário, o significado desta nova falha pode ser consultado em uma descrição mais recente da Control Unit.

Resolução: - substitua o firmware do HF Damping Module por um de versão mais antiga (r0168).
- atualize o firmware da Control Unit (r0018).
Nota:
HF Damping Module

237903 <Especificação do local>HF Damping Module: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor analógico/digital.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.

Resolução: Para o valor de falha = 80000000 hex:
- atualize a versão antiga do firmware.
Para o valor de falha = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- substitua o módulo.
Nota:
HF Damping Module

237950 <Especificação do local>HF Damping Module: Erro interno de software

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro de software interno.
Falha (r0949, representação decimall):
Informações sobre a fonte de falha.
Somente com o diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Resolução: - se necessário, atualizar o Firmware no HF Damping Module para uma versão mais recente.
- entrar em contato com o Suporte Técnico.
Observação:
HF Damping Module

237999 <Especificação do local>HF Damping Module: Alarme desconhecido

Objeto de acionamento: SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: Nova mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um aviso/alarme no HF Damping Module que não pode ser interpretado pelo firmware da Control Unit.
Isso pode ocorrer quando o firmware deste componente for mais recente do que o firmware da Control Unit.
Alarme (r2124, representação decimall):
Número de alarme.
Nota:
Se necessário, o significado desta nova falha pode ser consultado em uma descrição mais recente da Control Unit.
Resolução: - substitua o firmware do HF Damping Module por um de versão mais antiga (r0168).
- atualize o firmware da Control Unit (r0018).
Nota:
HF Damping Module

240000 <Especificação do local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X100

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X100.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Resolução: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240001 <Especificação do local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X101

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X101.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Resolução: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240002 <Especificação do local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X102

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X102.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Resolução: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240003 **<Especificação do local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X103**

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X103.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.

Resolução: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240004 **<Especificação do local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X104**

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X104.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.

Resolução: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240005 **<Especificação do local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X105**

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X105.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.

Resolução: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240100 **<Especificação do local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X100**

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X100.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.

Resolução: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240101 **<Especificação do local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X101**

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X101.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Resolução: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240102 <Especificação do local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X102

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X102.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Resolução: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240103 <Especificação do local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X103

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X103.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Resolução: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240104 <Especificação do local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X104

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X104.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Resolução: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240105 <Especificação do local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X105

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object no soquete do DRIVE-CLiQ X105.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Resolução: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240799 <Especificação do local>CX32: Fim de transferência da configuração, execedeu o tempo

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O momento final de transferência configurado para a transmissão dos valores atuais cíclicos foi excedido.
Resolução: - executar POWER ON (desligar e ligar) para todos componentes.
- contatar a linha direta.

240801 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão do controlador envolvido.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro
Resolução: - execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.

240820 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Objeto de acionamento: Todos os objetos
Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão de controlador envolvido.
Causas da falha:
1 (= 01 hex):
Erro de checksum (Erro de CRC).
2 (= 02 hex):
O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
3 (= 03 hex):
O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.
4 (= 04 hex):
O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
5 (= 05 hex):
O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.
6 (= 06 hex):
O endereço do componente no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.
7 (= 07 hex):
É esperado um telegramaaa SYNC - mas o telegramaaa recebido não é um telegramaaa SYNC.
8 (= 08 hex):
Nenhum telegramaaa SYNC é esperado - mas o telegramaaa recebido é único
9 (= 09 hex):
O bit de erro no telegramaaa de recepção está habilitado.
16 (= 10 hex):
O telegramaaa de recepção está muito antecipado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

240825 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ: Falha de tensão de fornecimento

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha na comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais de Control Unit que fornece alimentação.
Causas da falha:
9 (= 09 hex):
Falha na tensão de fornecimento de energia para os componentes.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação do componente DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- verifique a dimensão da alimentação de tensão do componente DRIVE-CLiQ.

240835 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão de controlador envolvido. Os nós não enviam ou recebem de modo sincronizado.
Causas da falha:
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaas.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: - execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.

240836 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão de controlador envolvido. O envio de dados não foi possível.
Causas da falha:
65 (= 41 hex):
O tipo de telegramaaa não corresponde com a lista de envio.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

240837 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha encontrada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Causa de falhas:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro de recebimento. A memória de buffer do telegramaaa contém um erro.
66 (=42 hex):
Erro de envio: A memória do buffer de telegramaaa contém um erro.
67 (=43 hex):
Erro de envio: A memória de buffer de telegramaaa contém um erro.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

240845 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para a extensão de controlador envolvido.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

240851 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da extensão de controlador envolvido à Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não enviou o sinal de conexão ao Control Unit.
Causas da falha:
10 (= 0A hex):
O bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não é ajustado.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

240860 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da extensão de controlador envolvido à Control Unit.

Causas da falha:

1 (= 01 hex):

Erro de checksum (Erro de CRC).

2 (= 02 hex):

O telegramaaa é menor do que o especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.

3 (= 03 hex):

O telegramaaa é maior do que especificado em byte de extensão ou na lista de recepção.

4 (= 04 hex):

O comprimento do telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.

5 (= 05 hex):

O tipo de telegramaaa de recepção não corresponde com a lista de recepção.

6 (= 06 hex):

O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não correspondem.

9 (= 09 hex):

Um bit com erro no telegramaaa de recebimento é ajustado.

16 (= 10 hex):

O telegramaaa de recebimento está muito adiantado.

17 (= 11 hex):

O erro CRC e o telegramaaa de recepção está muito adiantado.

18 (= 12 hex):

O telegramaaa é mais curto do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.

19 (= 13 hex):

O telegramaaa é mais longo do que o especificado no byte de extensão ou na lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.

20 (= 14 hex):

O comprimento do telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.

21 (= 15 hex):

O tipo de telegramaaa de recebimento não corresponde com a lista de recepção e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.

22 (= 16 hex):

O endereço da unidade de potência no telegramaaa e na lista de recepção não corresponde e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.

25 (= 19 hex):

O bit de erro no telegramaaa de recebimento é ajustado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.

Nota com relação ao valor de mensagem:

As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):

0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:

- execute POWER ON (ligar/desligar).
- verifique a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- verifique a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

240875 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Falha na alimentação de tensão

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha na comunicação DRIVE-CLiQ do componente DRIVE-CLiQ envolvido aos sinais de Control Unit que fornece alimentação.
Causas da falha:
9 (= 09 hex):
Falha na tensão de fornecimento de energia para os componentes.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- realize um POWER ON (desligar/ligar).
- verifique a fiação de tensão de alimentação do componente DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- verifique a dimensão da alimentação de tensão do componente DRIVE-CLiQ.

240885 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação DRIVE-CLiQ da extensão do controlador envolvido à Control Unit.
Os nós não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Causa da falha:
26 (= 1A hex):
Bit de sinal de conexão no telegramaaa de recebimento não enviado e o telegramaaa de recebimento está muito adiantado.
33 (= 21 hex):
O telegramaaa cíclico não foi recebido.
34 (= 22 hex):
Intervalo na lista de recepção de telegramaaa.
64 (= 40 hex):
Intervalo na lista de envio de telegramaaa.
98 (= 62 hex):
Erro na transição para a operação cíclica.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- verifique a tensão de alimentação do componente envolvido.
- execute o POWER ON (desligar/ligar).
- substitua o componente envolvido.

240886 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ da extensão de controlador envolvido à Control Unit.
O envio de dados não foi possível.
Causa da falha:
65 (= 41 hex):
Tipo de telegramaaa não corresponde com a lista enviada.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa do erro

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

240887 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Causa de falha:
32 (= 20 hex):
Erro no cabeçalho do telegramaaa.
35 (= 23 hex):
Erro recebido: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
66 (= 42 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
67 (= 43 hex):
Erro enviado: O telegramaaa da memória de buffer contém um erro.
96 (= 60 hex):
Atraso na resposta recebida durante tempo de execução de medição.
97 (= 61 hex):
Tempo para trocar as características de dados muito grande.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução:
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Se necessário, utilizar outro soquete DRIVE-CLiQ (p9904).
- Substituir o respectivo componente.

240895 <Especificação do local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Objeto de acionamento: Todos os objetos

Conteúdo da mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da extensão de controlador à Control Unit.
Causas da falha:
11 (= 0B hex):
Erro de sincronização durante a transferência cíclica de dados alternados.
Nota com relação ao valor de mensagem:
As informações individuais são codificadas como segue no valor de mensagem (r0949/r2124):
0000yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de erro

Resolução: Executar o POWER ON (desligar e ligar).

249150 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Falha ocorrida

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sistema de refrigeração menciona uma falha geral.

Resolução: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.
Veja também: p0266

249151 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A condutividade da água de refrigeração excedeu o limite de falha (p0269[2]) configurado.
Veja também: p0261, p0262, p0266

Resolução: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249152 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Falta sinal de feedback do comando ON

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falta a resposta do comando ON do sistema de refrigeração.
- Após o comando ON a resposta não chegou durante o tempo de inicialização (p0260).
- A resposta falhou durante a operação.
- a unidade de refrigeração foi interrompida por um sinal externo.
Veja também: p0260, r0267

Resolução: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o cabeamento entre o terminal de saída (Terminal Module) e a unidade de refrigeração.
- verificar o dispositivo de controle interno para a unidade de refrigeração.

249153 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Fluxo de fluido de refrigeração muito baixo

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O sistema de refrigeração do inversor acusa um fluxo de fluido de refrigeração muito baixo.
- Após o comando ON a resposta não chegou durante o tempo de inicialização (p0260).
- A resposta demorou além do timeout permitido (p0263) durante a operação.
Veja também: p0260, p0263, r0267
Resolução: - Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.

249154 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Ocorreu vazamento de fluido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A função de monitoração de vazamento de líquido respondeu.
Precaução:
Caso esta falha seja re-parametrizada como um alarme, deve-se assegurar que utilizando outra função de monitoração o acionamento seja desligado caso a água de refrigeração seja perdida.
Veja também: r0267
Resolução: - Verificar o sistema de refrigeração quando a vazamentos no circuito de refrigeração.
- Verificar a fiação do terminal de entrada (Terminal Module) para a monitoração do fluido de vazamento.

249155 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Versão de Firmware do Power Stack Adapter muito antiga

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: A versão de Firmware no Power Stack Adapter (PSA) é muito antiga e não dá suporte para nenhuma refrigeração a fluido.
Resolução: Atualize o firmware. Confira dados de EEPROM.

249156 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: A temperatura do fluido de refrigeração excedeu o limite de falha

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828
Conteúdo da mensagem: -
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura na entrada do fluido de arrefecimento excedeu o limiar de alarme especificado.
Nota:
O valor para o limiar de falha depende do módulo de potência (dados na descrição de hardware, por exemplo, 52 ... 55°C).
Resolução: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

249170 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Apareceu um alarme

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O sistema de refrigeração menciona um alarme geral.

Resolução:
- Verificar a fiação entre o sistema de refrigeração e o terminal de entrada (Terminal Module).
- Verificar o dispositivo de controle externo do sistema de refrigeração.

249171 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de alarme

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A condutividade do fluido de refrigeração excedeu o limite de alarme (p0269[1]) configurado.
Nota:
O limite não pode ser configurado mais alto do que o limite de falha indicado na descrição do dispositivo.

Resolução: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249172 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: Valor atual de condutividade inválido

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Durante a monitoração de condutividade da água de refrigeração apareceu uma falha na fiação ou no sensor.

Resolução:
- Verificar a fiação do sistema de refrigeração até o Power Stack Adapter (PSA).
- Verificar o funcionamento do sensor de medição de condutividade.

249173 <Especificação do local>Sistema de refrigeração: A temperatura do fluido de refrigeração excedeu o limite de advertência

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: A temperatura na entrada do fluido de arrefecimento excedeu o limiar de Pré-alarme especificado.
Nota:
O valor para o limiar de falha depende do módulo de potência (dados na descrição de hardware, por exemplo, 42 ... 50°C).

Resolução: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

249920 <Especificação do local>Disjuntor de proteção acionado no circuito elétrico principal

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O disjuntor foi acionado no circuito elétrico principal da alimentação elétrica.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[1] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito elétrico principal.

249921 <Especificação do local>Disjuntor acionado no circuito elétrico principal redundante

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O disjuntor no circuito principal para alimentação redundante de energia foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[2] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito elétrico principal redundante.

249922 <Especificação do local>O disjuntor do circuito de energia de 24 V foi acionado

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um disjuntor no circuito de energia de 24 V foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[3] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito de energia de 24 V.

249923 <Especificação do local>O disjuntor para a barra de terminais no circuito de energia de 24 V foi acionado

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um disjuntor para a barra de terminais no circuito de energia de 24 V foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[6] da Control Unit.
Resolução: Verificar a barra de terminais para o circuito de energia de 24 V.

249924 <Especificação do local>O disjuntor do circuito de energia da alimentação do módulo de potência foi acionado

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um disjuntor no circuito de energia da alimentação do módulo de potência foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[9] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito de energia da alimentação do módulo de potência.

249926 <Especificação do local>Disjuntor da tensão de sincronização acionado

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: %1
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Um disjuntor da tensão de sincronização foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[13] da Control Unit.
Resolução: Verificar a tensão de sincronização.

249927 <Especificação do local>Disjuntor acionado do circuito do ventilador auxiliar

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O disjuntor no circuito de energia do ventilador auxiliar foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[14] da Control Unit.
Resolução: Verificar o ventilador auxiliar.

249933 <Especificação do local>O disjuntor do circuito de energia de 230 V para excitação foi acionado

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O disjuntor no circuito de energia de AC 230 V do sistema de excitação foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[17] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito de energia de AC 230 V do sistema de excitação.

249934 <Especificação do local>O disjuntor do circuito de energia de 230 V da saída do sistema de refrigeração foi acionado

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O disjuntor no circuito de energia de AC 230 V da saída do sistema de refrigeração foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[18] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito de energia de AC 230 V da saída do sistema de refrigeração.

249935 <Especificação do local>Disjuntor acionado do circuito de energia de 24 V dos solenóides de porta no módulo de potência

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O disjuntor no circuito de energia de 24 V dos solenóides de porta no módulo de potência foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[19] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito de energia de 24 V dos solenóides de porta no módulo de potência.

249936 <Especificação do local>O disjuntor do circuito de energia de 230 V para rede de iluminação e tomadas foi acionado

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: O disjuntor no circuito de energia de AC 230 V para rede de iluminação e tomadas foi acionado.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector p6577[20] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito de energia de AC 230 V para rede de iluminação e tomadas.

249937 <Especificação do local>A UPS não está pronta

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A UPS (alimentação não interrompida) não está pronta.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[25] da Control Unit.
UPS: Fonte de energia ininterrupta (no-break)
Resolução: Verificar a UPS.

249938 <Especificação do local>USV, modo de operação por bateria

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A UPS (alimentação ininterrupta) está em modo de operação por bateria.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[26] da Control Unit.
UPS: Fonte de energia ininterrupta
Resolução: Verificar a alimentação de energia do armário elétrico.

249939 <Especificação do local>Bateria de USV descarregada

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: A bateria da UPS (alimentação ininterrupta) está descarregada.
Nota:
Esta mensagem é disparada através da fonte de sinais da entrada de binector BI: p6577[27] da Control Unit.
UPS: Fonte de energia ininterrupta
Resolução: Verificar a bateria da USV.

249940 <Especificação do local>Disjuntor de proteção utiliado em alimentação PU de circuito de 400 V.

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Foi utilizado o disjuntor de proteção de alimentação 400 V AC da unidade de potência.
Nota:
Esta mensagem é fornecida via fonte de sinal de entrada do binector p6577[28] da Control Unit.
Resolução: Verificar a tensão de alimentação 400 V AC para a unidade de potência.

249941 <Especificação do local>Disjuntor de proteção para a calefação anticondensação

Objeto de acionamento: 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
Conteúdo da mensagem: -
Reação: NENHUM
Reconhecimento: NENHUM
Causa: Foi utilizado o disjuntor de proteção para a calefação anticondensação.
Nota:
Esta mensagem é fornecida via fonte de sinal de entrada do binector p6577[29] da Control Unit.
Resolução: Verificar o circuito de calefação anticondensação.

249942 <Especificação do local>O disjuntor de proteção para o circuito de alimentação SITOP foi utilizado.

Objeto de acionamento: 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

Conteúdo da mensagem: -

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: O disjuntor para o circuito SITOP 24 V foi utilizado.
Nota:
Esta mensagem é fornecida via fonte de sinal de entrada do binector p6577[21] da Control Unit.

Resolução: Verificar a alimentação do SITOP.

249998 <Especificação do local>Ocorreu um evento de disparo no Recorder

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Ocorreu um evento de disparo para o Recorder. Em seguida, os dados serão gravados com a indicação do número do evento no cartão de memória.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Número de evento.

Resolução: Nada necessário.
Esta mensagem some automaticamente.

250002 <Especificação do local>COMM BOARD: Alarme 2

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: CBE20 SINAMICS Link:
Uma palavra específica do telegrama (envio) está sendo usada duas vezes.
Valor de alarme (r2124, interpretar como decimal):
Palabra do telegrama utilizada em duplicidade.
Veja também: p8871

Resolução: CBE20 SINAMICS Link:
Corrijir a atribuição dos parâmetros.
Veja também: p8871

250003 <Especificação do local>COMM BOARD: Alarme 3

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Info 1: %1, Info 2: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: CBE20 SINAMICS Link:
Uma palavra específica do telegrama (receptor) está sendo usada duas vezes.
Valor do alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = Endereço do transmissor
Info. 2 (decimal) = Palavra do telegrama
Veja também: p8870, p8872

Resolução: CBE20 SINAMICS Link:
Corrijir a atribuição dos parâmetros.

250004 <Especificação do local>COMM BOARD: Alarme 4

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Info 1: %1, Info 2: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: CBE20 SINAMICS Link:
- palavra do telegrama (recepção) e endereço do remente inconsistentes. Os dois valores devem ser iguais a zero ou diferentes de zero.
- endereço do remetente > endereço de projeto máximo.
Valor do alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = Número drive object em p8870, p8872
Info. 2 (decimal) = Índice de p8870, p8872
Veja também: p8870, p8872

Resolução: No caso do CBE20 SINAMICS Link:
Corrigir a atribuição de parâmetros.

250005 <Especificação do local>COMM BOARD: Alarme 5

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: CBE20 SINAMICS Link:
Transmisso não encontrada no SINAMICS Link.
Valor do alarme (r2124, interpretar como decimal):
0: sincronização malsucedida com o barramento de ciclo.
1...64: o endereço do remetente não foi encontrado.
Veja também: p8872

Resolução: CBE20 SINAMICS Link:
Verifique a conexão ao transmissor.
Ajustar parâmetros p8811, p8812[1] em valores idênticos para todos os participantes/nódulos.
Verificar parâmetro p8836 para todos os participantes.

250006 <Especificação do local>COMM BOARD: Alarme 6

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Info 1: %1, Info 2: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: Link CBE20 SINAMICS:
A atribuição de parâmetros indica que o transmissor e o receptor são um e o mesmo. Isso não é permitido.
Valor do alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = Número do drive object em p8872
Info. 2 (decimal) = Índice em p8872
Veja também: p8872

Resolução: No caso de CBE20 SINAMICS Link:
Corrigir o parâmetro de atribuição. Todo p8872[índice] deve ser ajustado para um valor diferente de p8836.

250007 <Especificação do local>COMM BOARD: Alarme 7

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Info 1: %1, Info 2: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: CBE20 SINAMICS Link:
Uma palavra de envio de telegrama é maior que o possível no projeto.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = número de objeto de acionamento p8871
Info. 2 (decimal) = índice de p8871
Veja também: p8871

Resolução: No caso do CBE20 SINAMICS Link:
Corrigir a atribuição de parâmetros.

250008 <Especificação do local>COMM BOARD: Alarme 8

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: Info 1: %1, Info 2: %2

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: CBE20 SINAMICS Link:
Uma palavra de envio de telegrama é maior que o possível no projeto.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = info. 1, xxxx = info. 2
Info. 1 (decimal) = número de objeto de acionamento p8870
Info. 2 (decimal) = índice de p8870
Veja também: p8870

Resolução: No caso do CBE20 SINAMICS Link:
Corrigir a atribuição de parâmetros.

250011 <Especificação do local>EtherNetIP/PLACA COMM: erro de configuração

Objeto de acionamento: A_INF_828, B_INF_828, CU_LINK, HLA_828, HUB, S_INF_828, S_INF_COMBI, SERVO_828, SERVO_COMBI, TM120, TM150, TM54F_MA, TM54F_SL

Conteúdo da mensagem: %1

Reação: NENHUM

Reconhecimento: NENHUM

Causa: CBE20 EtherNet/IP:
Um controlador Ethernet/IP tenta estabelecer uma conexão usando um telegrama de configuração incorreta.
O tamanho definido do telegrama no controlador não corresponde à parametrização no dispositivo de acionamento.

Resolução: Verifique o comprimento do telegrama estabelecido.
Nota:
Interface PZD 1:
Para p0922 não igual a 999, aplica-se então o comprimento do telegrama selecionado.
Para p0922 = 999, o PZD máximo interconectado (r2067) se aplica.
Interface PZD 2:
The maximum interconnected PZD (r8867) applies.
Veja também: p0922, r2067, r8867

Alarme periférico

8

300402	Erro de sistema no link do acionamento. Códigos de erro %1, %2
Parâmetros:	%1 = Código de erro 1 %2 = Código de erro 2
Explicação:	Ocorreu um erro interno do software ou condição de erro série, que poderia ser retificado resetando o hardware.
Reação:	NC não está pronto. O NC comuta para modo follow-up. Canal não está pronto. NC START desabilitado neste canal. Sinais da interface são acionados. Visualização de alarme. NC Stop com o alarme.
Resolução:	Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico. www.siemens.com/sinumerik/help Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento: - Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme - Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme - Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

300406	Problema durante comunicação acíclica para o endereço básico %1, informação adicional %2, %3, %4
Explicação:	Apenas para PROFIdrive: Durante a comunicação não cíclica ocorreu um problema com o endereço lógico básico. As informações adicionais identificam o local do problema. Caso o endereço lógico de inicialização for 0, apenas informações adicionais são relevantes.
Reação:	Visualização de alarme. Visualização de advertência.
Resolução:	Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. O alarme pode ser suprimido com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 0. Se você presenciar algum erro no sistema, entre em contato com o Suporte Técnico. www.siemens.com/sinumerik/help Forneça as informações a seguir para garantir o rápido processamento: - Número de alarme juntamente com a mensagem do alarme - Descrição da operação/modo antes da mensagem do alarme - Gere arquivos de registro usando a combinação de teclas: <Ctrl> + <Alt> + <D>
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

300410	Eixo %1 acionamento %2 Erro no armazenamento do arquivo (%3, %4)
Parâmetros:	%1 = Número do eixo NC %2 = Número do acionamento %3 = Código de erro 1 %4 = Código de erro 2

Explicação: Um bloco de dados, p. ex. o resultado de uma função de medição, não pôde ser armazenado no sistema de arquivos.
Com código de erro 1 == 291: Ocorreu um erro ao montar a informação ACC. A informação básica disponibilizada no acionamento está incorreta ou possui um formato desconhecido.
Com código de erro 1 == 292: Falha de memória na montagem da informação ACC.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Verifique se há memória suficiente no sistema de arquivos. Por exemplo, exclua 2 programas NC ou libere 4 a 8 kbytes de espaço de memória.
Aumente o número de arquivos por diretório ou o tamanho do próprio sistema de arquivos. Isso requer as seguintes medidas:
- Backup completo de dados
- Alteração da configuração dos MDs
- MD18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- MD18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- Se necessário, também de
- MD18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR,
- MD18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM,
- Power On
- Recarregar os dados salvos
- No caso de código de erro 1 == 291: substitua o software da unidade propulsora e use uma versão com informações básicas adequadas do ACC.
- No caso de código de erro 1 == 292: substitua o software da unidade propulsora e use versões menos diferentes do software da unidade de propulsão.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300412 Arquivo de dados não pode ser armazenado (%1, %2)

Parâmetros: %1 = Código de erro 1
%2 = Código de erro 2

Explicação: Um bloco de dados, p.ex., o resultado de uma função de medição, não pode ser armazenado no sistema de arquivos.

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Informe o departamento de pessoal/serviço autorizado.
Você tem as seguintes possibilidades de eliminar o erro:
Certifique-se de que haja memória suficiente no sistema de arquivos. Por exemplo, exclua 2 programas NC ou libere 4 a 8 kbytes de espaço de memória.
Aumente o número de arquivos por diretório ou o tamanho total do próprio sistema de arquivos. Isso requer as seguintes medidas:
- Backup completo de dados
- Alteração das configurações dos dados da máquina
- MD18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- MD18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD18321 $MM_MAXNUM_SYSTEM_FILES_IN_FILESYSTEM
- MD18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- Se necessário, também de
- MD18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
- MD18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
- Power On
- Recarregar dados salvos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

300423 Resultado da medição não pode ser lido (%1)

Parâmetros: %1 = Código de erro

Explicação: O resultado de um processo de medição não pode ser lido:
- Código de erro = 4: espaço insuficiente para o resultado de medição
- Código de erro = 16: a medição ainda não terminou

Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Repita a medição. Altere o tempo de medição, se necessário.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

380001 PROFIBUS/PROFINET: Erro de inicialização, causa %1 parâmetro %2 %3 %4.

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro 1
%3 = Parâmetro 2
%4 = Parâmetro 3

Explicação: A inicialização do PROFIBUS/PROFINET master apresenta erros.
Visão geral da causa do erro, Par 1, Par 2, Par 3:
- 01 = versão DPM, versão DPM, versão DPA, --
- 02 = timeout de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, --
- 03 = estado de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 04 = erro de inicialização DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 05 = erro de sincr. DPM-PLL, --, --, --
- 07 = queue de alarme muito longo, número atual, número nominal, --
- 08 = Client desconhecido, ID do Client, --, --
- 09 = versão Client, ID do Client, versão Client, versão DPA
- 10 = - 10 = muitos Clients, número de Client, número máx. de Clients, --
- 11 = endereço log.bas. usado em multiplicidade, nº bus, nº slot, endereço log. bas. --
- 20 = endereço slave/device utilizado várias vezes, endereço slave/device, --
- 21 = endereço slave/device desconhecido, endereço slave/device, --
- 22 = erro no telegrama de configuração, endereço slave/device, código de erro, --
- 23 = OMI incompatível (data), versão-acionam., versão-CDA, --, --
- 24 = OMI incompatível (driver), versão-acionam., versão-CDA, --, --
- 25 = inicialização CPI falhou, código de erro, --, --, --
- 26 = DMA não está ativo
- 27 = reservado
- 28 = reservado
- 29 = reservado
- Posição da milhar (1000) da causa do erro = número do bus envolvido
- (Caso especial: causas de erro na casa dos 5000 apontam para problemas na comunicação NCU-LINK)

Clients são os seguintes componentes de comando que usam o PROFIBUS/PROFINET:
ID de Client = 1: PLC
ID de Client = 2: NCK
As causas podem ser
- PROFIBUS/PROFINET possui conteúdo incorreto
- Partes do programa de sistema foram danificadas
- Defeito de hardware dos componentes NC

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Solução para 1-11
1. Verificar o projeto de comando, verificar o MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER, recarregar este ao utilizar um SDB específico de usuário.
2. Aumentar o tempo de monitoramento para a inicialização do PLC em MD10120_$MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT
3. Se o erro persistir, salvar os dados e reiniciar o comando com os valores padrão no estado em que foram fornecidos.
4. Com a inicialização realizada sem erros, os dados de usuário devem ser novamente carregados passo a passo.
5. Se o erro persistir, mesmo com a inicialização com os valores padrão, fazer o boot a partir do PC-Card ou atualizar o software.
6. Substituir o hardware, se o erro ainda persistir.
Solução para 20-21
1. Verificar/corrigir os endereços dos slaves/devices conectados.
Solução para 22
Para a descrição do significado dos códigos de erro, veja o alarme 1903 do SINAMICS
1. Verificar a configuração do PROFIBUS/PROFINET
- Verificar tipo de telegrama e comprimento
- Calibrar manobra de slot com P978
2. Avaliar alarmes/avisos de acionamento
Solução para 23-24
1. Substituição de software necessária
Solução para 25
1. Alterar tipo de telegrama
2. Reduzir número de slots
3. Reduzir número de slaves/devices
4. Gerar uma nova configuração PROFIBUS/PROFINET
5. Substituição de software necessária
Se o erro não puder ser eliminado conforme este procedimento, entre em contato com o fabricante do comando e informe o texto do erro.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380003 PROFIBUS/PROFINET: Falha operacional, causa %1 parâmetro %2 %3 %4.

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro 1
%3 = Parâmetro 2
%4 = Parâmetro 3

Explicação: Em modo cíclico ocorreu uma falha operacional no PROFIBUS/PROFINET.
Visão geral da causa do erro, Par 1, Par 2, Par 3:
- 01 = alarme desconhecido, classe de alarme, endereço lógico, --
- 02 = timeout de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, --
- 03 = estado de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 04 = erro de ciclo DPM, estado atual DPM, estado nominal DPM, código de erro DPM
- 05 = Client não registrado, número de Client, número máx. de Clients, --
- 06 = erro de sincronização, núm. violação de sincr., --, --
- 07 = timeout de Spinlock, PLC-Spinlock, NCK-Spinlock, --
- Posição da milhar (1000) da causa do erro = Número do Bus envolvido
- (Caso especial: Causas de erro na casa dos 5000 apontam para problemas na comunicação NCU-LINK)

Classe de alarme: (compare com o alarme 380 060)
As causas podem ser principalmente:
- Para causa de erro 01: Falha na transmissão de dados para o PROFIBUS/PROFINET
- Para causas de erro 02, 03, 04: a configuração PROFIBUS/PROFINET possui conteúdo incorreto
- Para causa de erro 02, 03, 04, 05, 07: Partes do programa de sistema foram danificadas
- Para causa de erro 06: O ciclo bus PCI difere da taxa esperada, com isso não é possível realizar nenhuma sincronização. O ciclo de Bus PCI deverá ser especificado corretamente.

O erro também pode ocorrer por problemas de hardware no módulo MCI.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Para causa de erro 01:
- Verificar o cumprimento das diretrizes elétricas e com relação a falhas para PROFIBUS/PROFINET, avaliar a instalação dos cabos
- Verificar os resistores de terminação do conector PROFIBUS (nas pontas de cabo posição ON, senão a posição OFF prescrita)
- Verificar slave/device
- Para causas de erro 02, 03, 04:
- Verificar a configuração PROFIBUS/PROFINET
- Para causas de erro 02, 03, 04, 05, 07:
- Proceda como na localização de erros do alarme 380 001
- Para causa de erro 06:
- O ciclo bus PCI deverá ser especificado corretamente.

Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

380005 PROFIBUS/PROFINET: conflito de acesso no Bus

Explicação: Em modo cíclico ocorreu um conflito de acesso no PROFIBUS/PROFINET. Foi feita uma tentativa no NCK de gravar dados no Bus ou de ler dados a partir do Bus enquanto a transferência cíclica de dados estava ativa. Isso pode resultar em dados inconsistentes, erros de sinal de vida ou tempos mortos de transmissão adicionais no Bus.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: - Verificar os comportamentos eficazes de timing em MD10063 $MN_POSCTRL_CYCLE_DIAGNOSIS, principalmente configurar corretamente o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME e o MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY:
- Use MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0 para configuração automática do delay de ciclo do controle de posição.
- Se não for possível atingir uma operação sem alarmes para o MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY = 0, o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME deve ser aumentado.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380020 PROFIBUS/PROFINET: Barramento %3 SDB %4 erro %1 fonte %2

Parâmetros: %1 = Erro
%2 = SDB fonte
%3 = Número de barramento
%4 = Número SDB

Explicação: Erro no SDB para configuração do PROFIBUS/PROFINET.
Causas do erro:
- 01 = SDB não existe na fonte.
- 02 = SDB da fonte é muito grande.
- 03 = SDB da fonte não pode ser ativado.
- 04 = A fonte está vazia.
- 05 = A fonte não está presente.

Fonte SDB:
- 99 = Sistema de arquivos passivo: _N_SDB_DIR
- 100 = Cartão de memória: /siemens/sinumerik/sdb/...
- 101 = Cartão de memória: /addon/sinumerik/sdb/...
- 102 = Cartão de memória: /oem/sinumerik/sdb/...
- 103 = Cartão de memória: /user/sinumerik/sdb/...

Reação: PROFIBUS/PROFINET está inativo ou está trabalhando com o SDB padrão.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: - Verifique a configuração do MD 11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER.
- Se fonte = 100: verifique o diretório _N_SDB_DIR no sistema de arquivos passivo.
- Se fonte = 103-106: verifique os diretórios no cartão de memória

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380022 PROFIBUS/PROFINET: A configuração no DP Master Bus %1 foi alterada

Parâmetros: %1 = Número dos bus afetados

Explicação: A configuração do PROFIBUS/PROFINET no mestre DP foi alterada durante a operação, por exemplo baixando uma nova configuração de hardware. Como os dados do ciclo também podem ter sido alterados, a operação não pode ser continuada e é necessária uma reinicialização a quente.
Se a funcionalidade mestre estiver dentro do PLC, então o PLC terá sido interrompido de qualquer maneira para o download e o alarme 2000 (sinal de vida do PLC) já terá sido emitido.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Reiniciar NCK.
Se mesmo assim não for possível eliminar o erro, dirija-se com o texto de alarme ao fabricante do sistema de comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380040 PROFIBUS/PROFINET: Bus %3, erro de configuração %1, parâmetro %2

Parâmetros: %1 = Causa do erro
%2 = Parâmetro
%3 = Número dos bus afetados

Explicação: A configuração do PROFIBUS/PROFINET (SDB) não está de acordo com as especificações de configuração do NC utilizado.
Resumo: Causa do erro, Par 1:
- 01 = SDB contém slave/device sem slot de diagnóstico, endereço slave/device
- 02 = SDB contém muitas entradas de Slot, identificador
- 03 = SDB não contém nenhum dado equidistante, sem função
- 04 = PNIO: SDB contém Tdp (também TDC) diferentes em um mesmo dispositivo
- 05 = PNIO: SDB contém Tmapc (também CACF) diferentes em um mesmo dispositivo
- 06 = PNIO: SDB contém TI diferentes em um mesmo dispositivo
- 07 = PNIO: SDB contém TO diferentes em um mesmo dispositivo
- 08 = PNIO: SDB contém números de dispositivos muito altos (com valores acima de 126/255), endereço slave/device
- 09 = O conteúdo de SDB é transferido de forma segmentada (muitos slots/frames)
- 10 = Não há espaço de memória suficiente para o conteúdo SDB segmentado (muitos slots/frames)
- 11 = O telegrama configurado em SDB é muito curto para o telegrama selecionado $MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE.
- 20 = SDB contém muitos slaves/devices, quantidade.
- 21 = SDB com falta de dados ou com dados inválidos, código de erro.
- 22 = SDB com dados incorretos de configuração, endereço de Slave/Device, código de erro
- 23 = reservado
- 24 = reservado
- 25 = reservado
- 26 = reservado
- 27 = reservado
- 28 = reservado
- 29 = reservado

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Deve-se verificar se a configuração PROFIBUS/PROFINET correspondente:
- Contém um slot de diagnóstico para cada slave/device e
- Contém apenas entradas de slave/device relevantes à aplicação.

Em geral, é possível incluir uma quantidade máxima de slaves/devices na configuração PROFIBUS/PROFINET que são parcialmente relevantes para diversas versões finais do produto. Entretanto, isto provoca sobrecargas do NC quanto à necessidade de memória e tempo de processamento, e por isso que sempre deve ser evitado.
Na ocorrência deste alarme será necessária uma minimização da configuração PROFIBUS/PROFINET.
Para a causa de erro 03 deve ser verificado se na configuração PROFIBUS/PROFINET está ativada a equidistância.
Para a causa de erro 10, reduzir o número de slaves/slots na configuração PROFIBUS/PROFINET em questão.
Se o alarme ainda aparecer, então entre em contato com o fabricante do comando e informe o texto do erro.
Para a causa de erro 11, selecione um telegrama maior se apropriado ou selecione um telegrama menor em $MN_DRIVE_TELEGRAM_TYPE.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380050 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de entradas no endereço %1

Parâmetros: %1 = endereço lógico

Explicação: A parametrização múltipla dos dados de entrada foi detectada no espaço de endereço lógico. Endereço lógico: Endereço básico do espaço de endereços definido várias vezes.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: A divisão de espaço de endereços deve ser verificada como segue:

Controle quanto à atribuição múltipla nos seguintes dados de máquina:

- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1]: n = Maior índice de eixo do comando

- MD12970 $MN_PLC_DIG_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12971 $MN_PLC_DIG_IN_NUM : Área de endereços de PLC nas entradas digitais

- MD12978 $MN_PLC_ANA_IN_LOGIC_ADDRESS, MD12979 $MN_PLC_ANA_IN_NUM : Área de endereços de PLC nas entradas analógicas

Se nesta parametrização não houver nenhuma inconsistência, estes MDs deverão ser comparados com a configuração PROFIBUS/PROFINET. Aqui deve-se controlar principalmente que os comprimentos configurados para cada slot não resultem em sobreposições de áreas. Depois de encontrar a causa do erro deve-se alterar o MD e/ou a configuração PROFIBUS/PROFINET.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380051 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de saídas no endereço %1

Parâmetros: %1 = endereço lógico

Explicação: A parametrização múltipla dos dados de entrada foi detectada no espaço de endereço lógico. Endereço lógico: Endereço básico do espaço de endereços definido várias vezes.

Reação: Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: A divisão de espaço de endereços deve ser verificada como segue:

Controle quanto à atribuição múltipla nos seguintes dados de máquina:

- MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[0] - MD13050 $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS[n-1] : n = Maior índice de eixo do comando

- MD12974 $MN_PLC_DIG_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12975 $MN_PLC_DIG_OUT_NUM : Área de endereços de PLC nas saídas digitais

- MD12982 $MN_PLC_ANA_OUT_LOGIC_ADDRESS, MD12983 $MN_PLC_ANA_OUT_NUM : Área de endereços de PLC nas saídas analógicas

Se nesta parametrização não houver nenhuma inconsistência, estes MDs deverão ser comparados com a configuração PROFIBUS/PROFINET. Aqui deve-se controlar principalmente que os comprimentos configurados para cada slot não resultem em sobreposições de áreas. Depois de encontrar a causa do erro deve-se alterar o MD e/ou a configuração PROFIBUS/PROFINET.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380070 PROFIBUS/PROFINET: Nenhum Slot de entrada para endereço básico %1 (comprimento %2) disponível

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.

%2 = Comprimento da área em Bytes

Explicação: Para uma entrada digital ou analógica foi especificado um endereço de base lógico incorreto. Não existe nenhum slot configurado para este endereço básico, ou o espaço solicitado estende-se para além do fim do slot.

Caso comprimento = 1: entrada digital.

Caso comprimento = 2 : entrada analógica.

Reação: Canal não está pronto.

NC START desabilitado neste canal.

Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.

Resolução: Inserir endereços básicos corretos nos dados de máquina:
- Comprimento = 1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTIN.
- Comprimento = 2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTIN.
- Reiniciar a NCK.

Se o alarme continuar a surgir, dirija-se por favor com o texto de erro ao fabricante do comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380071 PROFIBUS/PROFINET: Nenhum Slot de saída para endereço básico %1 (comprimento %2) disponível

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Explicação: Para uma saída digital ou analógica foi especificado um endereço de base lógico incorreto. Ou não existe nenhum slot configurado para este endereço de base, ou o espaço solicitado estende-se para além do fim do slot.
Caso comprimento = 1: saída digital.
Caso comprimento = 2 : saída analógica.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Inserir endereços básicos corretos nos dados de máquina:
- Comprimento = 1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT.
- Comprimento = 2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT.
- Reiniciar a NCK.

Se o alarme continuar a surgir, dirija-se por favor com o texto de erro ao fabricante do comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380072 PROFIBUS/PROFINET: Slot de saída do endereço básico %1 (comprimento %2) não permitido

Parâmetros: %1 = endereço lógico básico da área solicitada.
%2 = Comprimento da área em Bytes

Explicação: Para uma saída digital ou analógica, foi especificado um endereço lógico incorreto, a área encontra-se na área de acesso do PLC.
Caso comprimento = 1: saída digital.
Caso comprimento = 2 : saída analógica.

Reação: Canal não está pronto.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Resolução: Para Slots de saída utilizar apenas endereços fora da imagem de processo do PLC (p. ex. >= 256).
Especificar os endereços básicos corretos nos dados da máquina:
- Para comprimento=1: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_DIG_FASTOUT
- Para comprimento=2: Corrigir o dado de máquina MN_HW_ASSIGN_ANA_FASTOUT
- Reinicialização do NCK

Se o erro não é eliminado com este procedimento, então entre em contato com o fabricante do comando e mencione este texto de erro.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380075 **PROFIBUS/PROFINET: Falha da periferia DP barramento %2 slave/device %1 endereço de base lógico %3**

Parâmetros: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados
%3 = PROFINET: endereço de base lógico com Input-IOPS=BAD

Explicação: Falha de um Slot PROFIBUS/PROFINET utilizado pelo NCK para I/Os digitais ou analógicos.
PROFINET: no endereço de base lógico foi sinalizado Input IOPS=BAD

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Verificar a operação correta do Slave/Device (todos Slaves/Devices devem estar incluídos no Bus, LED verde).

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380076 **PROFIBUS/PROFINET: Falta telegrama DO1: Bus %2 Slave/Device %1**

Parâmetros: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados

Explicação: Nota para o responsável pela colocação em funcionamento: Um PROFIBUS slave/PROFINET device utilizado como acionamento NCK não possui nenhuma atribuição válida de telegrama DO1 (compare o MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS com a configuração PROFIBUS/PROFINET).
O presente alarme informa que a sincronização de horário do alarme entre o comando e este slave/device não opera.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Especificar o valor válido no MD13120 $MN_CONTROL_UNIT_LOGIC_ADDRESS.

Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380077 **PROFIBUS/PROFINET: DOs em excesso: atualmente pelo menos %2, máximo %3 no grupo de DOs %1**

Parâmetros: %1 = Grupo DO
%2 = Número atual de DOs
%3 = Número máximo permitido de DOs

Explicação: Nota para comissionamento: O número de DOs equivalentes (grupo "drive objects") em todos os barramentos (configurados e conectados) excede o valor limite pré-definido.
Os serviços interligados à estes DOs (p. ex. tempo de sincronização, display de alarmes, diagnóstico de HMI, armazenamento de dados de HMI) não podem mais ser garantidos à todos DOs deste grupo.
Os seguintes grupos DOs existentes (vide parâmetro %1):
0 = Dispositivo (CU, DO1)
1 = Comunicação (CU-LINK)
2 = Acionamento (SERVO, VECTOR)
3 = Fonte (ALM etc.)
4 = Bloco terminal (TB)
5 = Módulo terminal (TM)

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Reduza o número de dispositivos (contendo DOs deste tipo) no barramento.
Use um controlador mais potente (que suporte mais DOs).

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380500 **PROFIBUS/PROFINET: Falha de acionamento %1, código %2, valor %3, horário %4**

Parâmetros: %1 = Eixo
%2 = código da falha no acionamento (P947(/945)/P824).
%3 = valor da falha no acionamento (P949/P826).
%4 = tempo da falha no acionamento (P948/P825).

Explicação: Conteúdo da memória de falhas do acionamento configurado.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380501 PROFIBUS/PROFINET: Falha Bus,Slave/Device,DO-Id %1 código %2, valor %3, horário %4

Parâmetros: %1 = 8Bit número de bus 8Bit número de Slave/Device 16Bit DO-Id
%2 = Código de falha do acionamento (P947)
%3 = Valor de falha do acionamento (P949)
%4 = Tempo de falha do acionamento (P948)
Explicação: Conteúdo da memória de falhas do Slave/Device atribuído.
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: Para códigos/valores de falha veja documentação do acionamento.
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

380502 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 Slave/Device %2 com configuração alterada

Parâmetros: %1 = Número de barramento
%2 = Endereço Slave/Device
Explicação: A configuração do bus mudou.
Causas:
- Primeiro comissionamento
- Detectado novo Slave/Device no Bus
Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Para poder operar o bus com a nova configuração, é necessário uma reinicialização adicional.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380503 PROFIBUS/PROFINET: Bus %1 com configuração alterada

Parâmetros: %1 = Número de barramento
Explicação: A configuração PROFIBUS/PROFINET foi alterada.
As novas configurações não estarão ativas até a próxima inicialização do bus.
Reação: Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Resolução: Para operar o bus com a nova configuração, uma reinicialização adicional será necessária.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

PLC-Alarmes

9

400000	**PLC STOP %1**
Explicação:	O PLC ainda se encontra em operação cíclica. A operação da máquina não é possível. %1: 1 Ready (programa de usuário não foi iniciado) 2 Break (programa de usuário foi interrompido) 3 Error (existem outros alarmes de PLC com PLC-Stop)
Reação:	Visualização de alarme.
Resolução:	Eliminar os outros alarmes de PLC; Do menu Startup ajustar PLC-Stop ou testar o programa de usuário.
Continuação do programa:	O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

400001	**Erro de sistema (%1) %2**
Explicação:	%1: Código de erro (numérico) %2: Texto de erro (detalhes do erro opcional) Este alarme é usado para exibir estados de erro internos que, junto com o texto de erro transferido, fornece informação sobre a causa e o local do erro.
Reação:	Parada PLC
Resolução:	Notifique a Siemens sobre este erro, junto com a mensagem de erro.
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

400002	**Erro de sistema %1**
Explicação:	%1 : Número de tipo Com este alarme são indicados estados de erro internos que vinculados ao número de erro transmitido fornecem informações sobre a causa e a localização do erro.
Reação:	Parada PLC
Resolução:	Mencionar este erro com o número de tipo à Siemens.
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

400003	**Erro de sistema, erro de conexão com o MCP: %1**
Explicação:	%1 : Código de erro interno Este alarme sinaliza um erro de comunicação com o MCP. Código 1: valor de sinal de vida inválido recebido (durante a operação) Código 2: falha de sinal de vida do MCP (durante a operação) Código 3: nenhum sinal de vida recebido pelo MCP (inicialização) Código 4: erro geral Código 5: o MCP indica um estado de erro durante a operação
Reação:	Parada PLC
Resolução:	Verificar a conexão com MCP. Se o erro persistir, ente em contato com a hotline.
Continuação do programa:	Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400004 Erro de código: %2 rede %1

Explicação: %1 : Número de rede
%2 : Código de erro interno, tipo de módulo
O programa de usuário contém uma operação que não tem suporte do comando.
Tipo 1: Operando incorreto
Tipo 2: Operação incorreta
Tipo 3: Temporizador já em uso (TON ou TONR)
Tipo 4: Programa de usuário muito grande - sobrecarga de memória
Tipo 5: Excesso de jump marks internos
Tipo 6: Excesso de jump marks globais
Tipo 7: Excesso de SBRs
Tipo 8: Erro de link, diferenças não solucionadas

Reação: Parada PLC

Resolução: Alterar ou recarregar o programa de usuário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400005 PLC stop especificado do menu start-up

Explicação: O programa de usuário não é executado

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Desligar e ligar o comando

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400006 Perda dos dados PLC remanescentes

Explicação: São possíveis as seguintes causas:
Manipulação de comando (p. ex. Reset geral do PLC, inicialização com valores Default)
Manipulação de comando com inicialização com dados seguros, sem salvar primeiro os dados
Tempo de suporte excedido

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Atualizar os dados necessários.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400007 Erro de operando: %3 %2 rede %1

Explicação: %1: número de rede
%2: tipo de bloco, número de bloco.
%3: endereço da variável

Reação: Parada PLC

Resolução: A variável indicada deve ser verificada no programa de usuário quanto à violação da faixa de endereços, tipo de dado inadmissível e erro de alinhamento.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400008 Programming Tool - Versão incompatível %1 %2

Explicação: %1 : Programming Tool - Versão
Esta versão não é compatível com o nível de produto do comando.

Reação: Parada PLC

Resolução: Recompilar o programa de usuário com uma versão de Programming Tool adequada e carregar o programa no comando.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400009 Timeout de processamento no nível PLC: %2 rede %1

Explicação: %1 : Número de rede
%2 : Tipo de bloco
Verificar o programa de usuário da respectiva rede indicada.

Reação: Parada PLC

Resolução: Alterar o programa de usuário

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400010 Erro de aritmética no programa de usuário: Tipo %2 rede %1

Explicação: Verificar o programa de usuário na rede indicada.
%1 Número de rede, identificação de bloco
%2 = 1: Divisão por zero na aritmética do ponto fixo
2: Aritmética de vírgula flutuante

Reação: Parada PLC

Resolução: Alterar o programa de usuário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400011 O número de níveis permitido de subrotinas foi excedido: %2 rede %1

Explicação: %1 Número de rede
%2 Identificação de bloco
Verificar o programa de usuário na rede indicada.

Reação: Parada PLC

Resolução: Alterar o programa de usuário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400012 Erro afetando o endereçamento indireto: %2, network %1

Explicação: %1 Número de rede
%2 Identificação de bloco
Verificar o programa de usuário na rede indicada.

Reação: Parada PLC

Resolução: Alterar o programa de usuário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400013 Programa de PLC de usuário inválido

Explicação: O programa de usuário de PLC no comando está com defeito ou não está disponível.

Reação: Parada PLC

Resolução: Recarregar o programa de usuário de PLC.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400014 **PROFINET - Tipo de falha de inicialização de I/O: %1**

Explicação: %1: 1 PROFINET - I/O não inicializado
2 Incompatibilidade de versão de software NC - PLC
3 Número de slots por função foi excedido
4 PROFINET I/O server não está pronto

Reação: Parada PLC

Resolução: Tipo 1: Verifique o hardware do PROFINET e/ou do MD 12986, MD 11240 e MD 11241.
Tipos 2 a 3: Relate o erro à Siemens
Tipo 4: 828D - Verifique e/ou substitua o hardware da PCU e/ou verifique o MD 11240 e MD11241.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400015 **PROFINET - IO falha de I/O: end. log. %1 bus/estação: %2**

Explicação: O programa de usuário de PLC menciona endereços I/O indisponíveis.
%1 Endereço lógico de I/O
%2 Número de Bus/estação
Causas da falha:
Periferia Bus sem tensão
Endereço Bus configurado incorretamente
Conexão de Bus com defeito
O MD 11240 ativo (configuração SDB) foi configurado incorretamente

Reação: Parada PLC

Resolução: Eliminar a falha com base na causa da falha

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400017 **PLC TOOLMAN: Tabela perdida no DB9900**

Explicação: O PLC TOOLMAN não pode encontrar uma das tabelas 9900, 9901 ou 9902.

Reação: Parada PLC

Resolução: Cria as tabela(s) perdidas.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400018 **PLC TOOLMAN: Fuso ou local de carga inválido**

Explicação: O PLC TOOLMAN não sabe qual o fuso especificado, ou número da posição.

Reação: Parada PLC

Resolução: Especifique o número correto

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400019 **PLC planejador de manutenção: Erro no DB 9903 ou 9904**

Explicação: PLC planejador de manutenção: DBs 9903 e 9904 devem estar presentes e têm que ter o mesmo comprimento.

Reação: Parada PLC

Resolução: Crie bloco(s) corretamente.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400020 **Pedido de Manutenção do PLC %1: Dados iniciais não plausíveis**

Explicação: Redefinir os dados iniciais de acordo com a documentação.
Causa do erro:
Tantos alarmes para o intervalo
Tempo para o primeiro alarme muito tarde
Tempo para o primeiro alarme maior que o intervalo

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Especifique corretamente os dados iniciais de acordo com a documentação.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400021 **Aguardar até acesso I/O seja possível**

Explicação: Acesso I/O não é possível no momento.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução:

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400022 **A funcionalidade de PLC: %2 não é permitida.**

Explicação: Funcionalidade PLC: %2
A funcionalidade de PLC especificada não é suportada.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Não é permitido a utilização da funcionalidade específica de PLC.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400023 **Problemas aritméticos no programa de usuário (Operação-REAL) OB/SBR/INT %1 Network %2**

Explicação: Problemas com operandos REAIS durante a execução do programa de usuário de PLC
%1 Número do módulo.
%2 Número da Network.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: As variáveis utilizadas devem ser verificadas para valores válidos.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400024 **Gerenciamento dinâmico do consumo de memória %1**

Explicação: Overflow de memória na área correspondente à identificação de área de memória
%1 = 1xx: RAM dinâmica, xx refere-se à classe interna RAM
%1 = 2: MMF (projeto de usuário)
%1 = 3: RAM buffer
%1 = 4: Programa de usuário - RAM

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Com %1 = 1xx: Erro interno devido à muitas solicitações de comunicação externa
Com %1 > 1: Projeto de usuário muito grande ou com muitas operações

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400025 **PLC Ctrl Energy: Erro no DB 9906**

Explicação: PLC Ctrl Energy: DB9906 foi apagado.

Reação: Parada PLC

Resolução: DB9906 da biblioteca do Programming tool deve ser incorporada no projeto.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400026 Tempo de ciclo PLC de alarme, tempo de ciclo: %1 microssegundos

Explicação: O limite de alarme excedeu o tempo de ciclo PLC
%1 = xxxx: duração do ciclo PLC anterior em µs
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: O usuário de projeto é muito grande, muitas operações ou muitos loops
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400027 Erro no tempo de ciclo PLC, tempo de ciclo: %1 microssegundos

Explicação: O tempo de ciclo PLC excedeu o valor máximo
%1 = xxxx: duração do ciclo PLC anterior em µs
Reação: Parada PLC
Resolução: O usuário de projeto é muito grande, muitas operações ou muitos loops
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400028 Opcional (%1) para LadderSteps adicionais não é possível neste hardware

Explicação: %1 = Nível do opcional
O opcional de PLC para LadderSteps adicionais (32000 ou mais) não pode ser implementado neste hardware
O opcional deve ser reduzido a um nível inferior ou zerado completamente
Para até 32000 LadderSteps (nível 1), é necessário pelo menos um PPU2xx.3
Para até 100000 LadderSteps (nível 2|3), é necessário pelo menos um PPU2xx.4
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: O opcional de PLC não pode ser implementado nesta variante de produto
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

400029 Aviso de código %2 na rede %1

Explicação: Muitas sucursais na rede
%1 : Número de rede
%2 : Código de erro 13, tipo de bloco
Reação: Visualização de alarme.
Resolução: A rede contém muitas sucursais; distribua melhor a lógica em um número de redes
Continuação do programa: O alarme desaparecerá com a causa de alarme. Não é necessária qualquer outra ação

400030 Erro do sistema, painel de controle da máquina do USB não adequado

Explicação: Painel de controle da máquina USB conectado não é adequado para este CNC.
Reação: Parada PLC
Resolução: Substituir USB-MCP
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400031 Erro de sistema, este projeto não é compatível com NCK

Explicação: Este projeto não foi lançado para esta máquina.
Reação: Parada PLC

Resolução: Carregar projeto original.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400032 Erro de sistema, o projeto não pode ser executado nesta versão do PLC

Explicação: O projeto engloba instruções não incluídas nesta versão do PLC

Reação: Parada PLC

Resolução: Carregar projeto original.

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400033 O número permitido de comandos foi excedido: %2 Rede %1

Explicação: O número de comandos permitidos foi excedido

%1 : Número de rede

%2 : Número atual de comandos, bloquear

Reação: Parada PLC

Resolução: O projeto do usuário utiliza muitos comandos, reduza o projeto do usuário ou ative a opção número de comandos

Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400034 O alarme %1 não funciona. O bloco de dados DB9913 (ALARM_INI) não está presente.

Explicação: O bloco de dados DB9913 , assim como a configuração da reação do alarme, os critérios de cancelamento e as atribuições de canal, não estão incluídos no projeto do usuário.

%1 : Número de alarme do alarme ativado

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Na ferramenta de programação do PLC, o bloco de dados especiais DB9913 deve ser copiado de "Bibliotecas" para o projeto. A reação do alarme, os critérios de cancelamento e as atribuições do canal devem ser especificadas de acordo. O projeto deve ser carregado no PLC.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400035 Ativação da alimentação via bloco de dados PLC, erro de configuração tipo %1.

Explicação: Não foi possível ativar a alimentação devido a um erro de projeto.

Tipo 1: Bloco de dados DM9914 não presente no projeto do usuário.

Tipo 2: As configurações dos dados de máquina ALM não correspondem à configuração SDB.

Reação: Visualização de alarme.

Resolução: Tipo 1: Inserir bloco de dados DB9914 no projeto do usuário

Tipo 2: Verificar dados de máquina ALM e configuração SDB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400036	USB MCP conflito de acesso na imagem de entrada/saída: log end. %1 Barramento/estação/tipo: %2
Explicação:	A memória destinada ao USB MCP já está sendo usada por outro dispositivo. %1 Endereço lógico de entrada/saída %2 Número de barramento/número de estação/tipo Tipo 0: Endereço conflitante nas entradas. Tipo 1: Endereço conflitante na saída. Causas de erro: Configuração incorreta de entrada/saída em MD12986 "Habilitar endereçamento de entrada/saída para USB MCP" erroneamente ativado (MD19720, bit_1) Configuração incorreta de entrada e saída em MD12950 (endereço USB MCP)
Reação:	Parada PLC
Resolução:	Verificar configurações de dados das máquinas MD12950, MD12951, MD12952, MD12986, MD12987, MD19720.1
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

400037	USB MCP - configuração inválida em MD19720
Explicação:	Configurações mutuamente excludentes estão ativas nos dados de máquina especificados (MD19720). Causas de erro: Bit_1 e bit_0 estão configurados simultaneamente Quando um USB MCP é usado, somente um dos dois bits pode estar configurado. (Se nenhum USB MCP estiver configurado, o bit_1 não é avaliado)
Reação:	Parada PLC
Resolução:	Corrigir a configuração nos dados da máquina (MD19720) ou remover USB MCP da configuração (MD12950)
Continuação do programa:	Desligue e ligue novamente o comando.

Reações do sistema 10

10.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK

Reação	Efeito
Bloco de correção com reorganização	A preparação de bloco detectou um erro que pode ser corrigido através de uma modificação de programa. A reorganização é realizada após uma modificação de programa.
Bloco de correção	A preparação de bloco detectou um erro que pode ser corrigido através de uma modificação de programa.
NC troca para modo de acompanhamento	É executado um acompanhamento dos eixos.
INTERPRETERSTOP	A execução do programa é abortada após todos os blocos de preparação (Buffer de interpolação) serem processados.
Reação de alarme local	É executada uma reação de alarme local. No código de programa podem ser executadas ações próprias que são verificadas com esta reação. Assim, por exemplo, a cadeia de blocos é interrompida precocemente quando um alarme Compile Cycle aparece com esta reação.
Nenhuma reação de alarme	Não se realiza nenhuma reação de alarme.
NC não está pronto	NC-Ready não está definido: Frenagem rápida ativa (isto é, com corrente de frenagem máxima) de todos os acionamentos. Exclusão da liberação do controlador de todos os eixos NC. Queda do relé de contato NC-Ready.
BAG não está pronto	BAG-Ready não está definido: Ocorre uma frenagem rápida ativa (isto é, com corrente de frenagem máxima) dos acionamentos desse BAG. A liberação do controlador dos eixos NC envolvidos é excluída.
Canal não está pronto	Canal-Ready não está definido: Ocorre uma frenagem rápida ativa (isto é, com corrente de frenagem máxima) dos acionamentos desse canal. A liberação do controlador dos eixos NC envolvidos é excluída.
NC start inibido para esse canal	Não é possível iniciar nenhum programa nesse canal.
Referência de eixos nesse canal	Os eixos desse canal devem ser referenciados novamente.
Sinais de interface são definidos	Um alarme de sinal de interface VDI é definido.
Indicação do alarme	O alarme é exibido na interface do usuário.
NC-Stop através de alarme	Todos os eixos de canal são paralisados através de parada de rampa.
NC-Stop através de um alarme no final do bloco	NC para quando é atingido o final de um bloco.
Reação de alarme no modo automático	O alarme só é exibido quando o bit 0 da data da máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver definido. A reação é definida quando um alarme só é exibido em modo automático sem operação manual realizada pelo usuário.

Reação	Efeito
Apresentação de alarme	O alarme é exibido quando o bit 1 da data da máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK estiver definido. A apresentação de alarme é usada para avisos que podem ser suprimidos no caso normal.
BAG não operacional atua também em eixos individuais	NC-Ready é cancelado em todos BAGs. Desta forma, a reação corresponde a um "NC não operacional" com a seguinte diferença: "NC-Ready" é cancelado e o bit VDI correspondente, por exemplo, em caso de parada de emergência, não é definido.
Todas as reações específicas de canal com atraso em caso de alarme, indicação de alarme	É executado o buffer específico de canal de todas as reações dos alarmes recebidos e, portanto, estas reações não são ativas. Os alarmes são exibidos na interface do usuário. As reações de BAG e NC são compartilhadas. As reações de alarme atrasadas se tornam ativas quando a reação é excluída através de um código NC interno ativado ou através da reação de alarme configurada "Atraso da reação de alarme é cancelada".
Atrasar todas as reações de alarme em um ciclo IPO no alarme	Todas as reações de alarme são atrasadas em um ciclo quando um alarme é cancelado. Esta funcionalidade é necessária no contexto do desenvolvimento ESR.
O atraso da reação de alarme é cancelado	O estado de "Todas as reações de alarme específicas de canal com atraso em caso de alarme, indicação de alarme" é cancelado.
NC start inibido para esse canal, ASUP--Starts são eventualmente permitidos	Não é possível iniciar nenhum programa nesse canal. ASUPs são eventualmente permitidos.

10.2 Critério de eliminação para alarmes

Critérios de exclusão	Efeito
Excluir o alarme com a tecla Clear ou com NC START.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <ALARM CANCEL> em qualquer canal. Além disso, o alarme é excluído pressionando-se a tecla <CYCLE START> ou <RESET>.
A apresentação do alarme desaparece com a causa do alarme. Nenhuma ação de operação é necessária.	Auto-eliminação do alarme. O alarme não é excluído pela ação do operador, mas sim explicitamente através de um código NC interno ativo.
Limpar o alarme com NC START ou a tecla de RESET e continuar o programa.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <CYCLE START> no canal no qual o alarme ocorreu. Além disso, o alarme é excluído pressionando-se a tecla <RESET>.
Desligue e ligue o controlador.	O alarme é cancelado desligando/ligando o controlador (POWER ON).
Apagar um alarme com a tecla reset. Reiniciar o programa.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <RESET> no canal no qual o alarme ocorreu. Em seguida, reiniciar o programa.
Excluir esse alarme BAG através de tecla RESET em todos os canais. Reiniciar o programa.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <RESET> nos canais nos quais esse alarme BAG ocorreu. Em seguida, reiniciar o programa.
Apagar um alarme em todos os canais com a tecla RESET. Reiniciar o programa.	O alarme é excluído pressionando-se a tecla <RESET> nos canais. Em seguida, reiniciar o programa.

10.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS

Respostas às interferências

A seguir são descritas as ações de interferências utilizadas e seus significados:

Designação	NENHUM
Reação	Nenhum
Descrição	Nenhuma reação à ocorrência da interferência.

Designação	OFF1
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do encoder de arranque, seguida por um pulso de desativação.
Descrição	Regulação do número de rotações (p1300 = 20, 21) • A unidade propulsora é frenada através da especificação imediata de n_nominal = 0 na rampa de desaceleração do encoder de arranque (p1121). • Quando a velocidade zero é detectada, o freio do motor (se parametrizado) é fechado (p1215). Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio (p1217) expirar. A paralisação é identificada quando o valor efetivo de rotação não alcançar o limite de rotação (p1226), ou quando o valor nominal de rotação ≤ limite de rotação (p1226) tiver o tempo de monitoramento iniciado (p1227) decorrido. Regulação do torque (p1300 = 23) • O seguinte se aplica à regulação do torque: Reação como em DESL2. • No caso de comutação para a regulação do torque através de p1501, aplica-se: Não há uma reação específica do freio. Quando o valor efetivo de rotação não alcançar o limite de rotação (p1226) ou o estágio de tempo (p1227) estiver concluído, o freio motor eventualmente parametrizado será fechado. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio (p1217) expirar.

Designação	DESL1_RETARDADO
Reação	Como DESL1, no entanto com retardo.
Descrição	As interferências com esta reação à interferência somente terão efeito após o decurso do tempo de retardo de p3136. O tempo restante até DESL1 é exibido em r3137.

Designação	OFF2
Reação	Pulso interno e externo de desativação
Descrição	Regulação do número de rotações e regulação do torque • Supressão instantânea do pulso, o acionamento está prestes a parar. • Um freio de parada do motor eventualmente presente é fechado imediatamente. • O bloqueio de fechamento/ligação é ativado.

Designação	DESL3
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do DESL3 seguida por um pulso de desativação
Descrição	Regulação do número de rotações (p1300 = 20, 21) • O acionamento é travado através da especificação imediata de n_nom = 0 na rampa de retorno DESL3 (p1135). • Após a identificação da imobilização, o freio motor eventualmente parametrizado será fechado. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217). A paralisação é identificada quando o valor efetivo de rotação não alcançar o limite de rotação (p1226) ou quando o tempo de monitoramento (p1227) iniciado com o valor nominal de rotação <= limite de rotação (p1226) tiver decorrido. • O bloqueio de fechamento/ligação é ativado. Regulação do torque (p1300 = 23) • Comutação para a operação regulada pela rotação e outras reações descritas como na operação regulada pela rotação.

Designação	STOP2
Reação	n_nom = 0
Descrição	• O acionamento é travado através da especificação imediata de n_nom = 0 na rampa de retorno DESL3 (p1135). • O acionamento permanece em regulação do número de rotações.

Designação	IASC/DCBRK
Reação	-
Descrição	• Para motor síncrono: Ao ocorrer uma falha nessa resposta à interferência, é acionado um curto-circuito por ancoragem. As condições para P1231 = 4 devem ser preenchidas. • Para motor assíncrono: Na ocorrência de uma interferência com essa reação à interferência, é disparada uma frenagem por corrente contínua. A frenagem por corrente contínua deve ser utilizada em operação (p1232, p1233, p1234).

Designação	ENCODER
Reação	Pulso interno e externo de desativação (p0491)
Descrição	A reação de interferência ENCODER é aplicada de acordo com o ajuste em p0491. Ajustes de fábrica: p0491 = 0 → Falha do encoder resulta em DESL2 **Atenção:** No caso de alteração de p0491 devem ser incondicionalmente observadas as informações na descrição deste parâmetro.

Confirmar interferências

Especifica o padrão de reconhecimento de interferência após a confirmação das causas.

Designação	POWER ON
Descrição	A interferência é reconhecida através de um POWER ON (desligue e ligue o acionamento). **Indicação:** Se a causa da interferência ainda não tiver sido eliminada, a interferência surge novamente imediatamente após a inicialização.

Designação	IMEDIATA
Descrição	A confirmação das interferências pode ser executada em um objeto de acionamento individual (ponto 1 até 3) ou em todos os objetos de acionamento (ponto 4) por meio das seguintes possibilidades: 1. Definir a confirmação através do parâmetro: – p3981 = 0 → 1 2. Confirmação através das entradas Binector: – p2103 BI: 1. Confirmar defeitos – p2104 BI: 2. Confirmar defeitos – p2105 BI: 3. Confirmar defeitos 3. Confirmação através do sinal de comando PROFIdrive: – STW1.7 = 0 --> 1 (flanco) 4. Confirmar todas as interferências – p2102 BI: Confirmar todas as interferências **Indicação** • Estas interferências também podem ser confirmadas através de POWER ON. • Se a causa da interferência não tiver sido eliminada, então a interferência não será excluída após a confirmação. • Interferências do Safety Integrated No caso destas interferências, antes da confirmação a função "STO": Safe Torque Off (torque desativado com segurança) deve ter sua seleção cancelada.

Designação	PULSO DE DESATIVAÇÃO
Descrição	A interferência pode ser confirmada apenas no pulso de desativação (r0899.11 = 0). Para a confirmação, existem as mesmas possibilidades como descrito na confirmação IMEDIATA.

Alerta sobre o parâmetro SINAMICS

Em alguns campos, é feita a referência a um parâmetro de SINAMICS com os alarmes.

O número do parâmetro consiste em uma letra "p" ou "r" anteposta, seguido por um número de 4 dígitos (xxxx) e um índice opcional, por exemplo p0918[0...3].

Literatura

Um descrição detalhada do parâmetro SINAMICS encontra-se em:

Manual de listagem SINAMICS S120/ S150

Stop Conditions

11

0	**Nenhum estado de parada ativo**
Reação:	none
1	**Parada: nenhum CN - Pronto**
Reação:	stop
2	**Parada: nenhum BAG - Pronto**
Reação:	stop
3	**Parada: parada emergência ativa**
Reação:	stop
4	**Parada: alarme com parada ativa**
Reação:	stop
5	**Parada: M0/M1 ativo**
Reação:	stop
6	**Parada: bloco em bloco ind. term.**
Reação:	stop
7	**Parada: parada CN ativa**
Reação:	stop
8	**Esperar: falta liberação leitura**
Reação:	stop
9	**Esperar: falta liberação de avanço**
Reação:	stop
10	**Tempo de permanência F%1 ainda %2s**
Parâmetros:	%1 = Tempo de permanência: especificação do programa da parte %2 = Tempo de permanência restante
Reação:	wait
11	**Esperar: HiFu - falta confirmação**
Reação:	stop

12 **Esperar:falta liberação de eixo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal (antes de conversor de eixo)
%3 = Identificador de eixo de canal (antes de conversor de eixo)
%4 = Identificador de eixo de canal (antes de conversor de eixo)

Reação: wait

13 **Esperar: parada exata não atingida**

Reação: wait

14 **Esperar:por eixo posicionamento%2 %3 %4**

Reação: wait

15 **Esperar: por fuso %1**

Parâmetros: %1 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

16 **Esperar para outro canal: %3 %4 %5**

Parâmetros: %3 = Identificador de canal
%4 = Identificador de canal
%5 = Identificador de canal

Reação: wait

17 **Esperar: Override de avanço**

Reação: stop

18 **Bloco NC defeit. / alarme usuário**

Reação: stop

19 **Esperar: por blocos CN externas**

Reação: stop

20 **Esperar devido à instrução SYNACT**

Reação: wait

21 **Esperar: avanço bloco ativo**

Reação: wait

22 **Esperar: Falta habilitação do fuso %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: stop

23 **Esperar: Override avanço de eixo é 0: %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: stop

24 **Esperar troca ferramenta - confirmação**
Reação: wait

25 **Esperar pela mudança de marchas de transmissão %2 %3 %4**
Reação: wait

26 **Esperar pelo controle de posição %2 %3 %4**
Reação: wait

27 **Esperar por entrada de rosca**
Reação: wait

28 **Esperar**
Reação: wait

29 **Esperar por estampagem**
Reação: wait

30 **Esperar por funcionamento seguro**
Reação: wait

31 **PARE: Nenhum canal pronto**
Reação: stop

32 **PARE: Oscilação ativa**
Reação: wait

33 **PARADA: troca de eixo ativa %2 %3 %4**
Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal
Reação: wait

34 **Esperar p/rotação container eixos %2 %3 %4**
Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.
Reação: wait

35 **Esperar: AXCT eixo escravo ativo%2 %3 %4**
Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.
Reação: wait

36 **Esperar: AXCT eixo mestre ativo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.

Reação: wait

37 **Esperar: AXCT eixo seguimento %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.

Reação: wait

38 **Esperar: AXCT eixo mudança estado %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.

Reação: wait

39 **Esperar: AXCT bloqueio eixo/fuso %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.

Reação: wait

40 **Esperar: AXCT ação de mov. sobrep. do eixo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.

Reação: wait

41 **Esperar: AXCT troca de eixo ativa %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.

Reação: wait

42 **Esperar:AXCT eixo interpol. ativo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.

Reação: wait

43 **Esperar pelo Compile-Cycle**

Reação: wait

44 **Espere: Acesso a variável de sistema %2**

Parâmetros: %2 = Identificador da variável do sistema com índices.

Reação: wait

45 **Espere: Busca de destino encontrada**

Reação: stop

46 **Espere: Iniciada retração rápida**

Reação: wait

47 **Espere: AXCT: Espera pela parada do fuso**

Reação: wait

48 **Espere:Sincron. dados de máquina %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Container de eixos.
%3 = Container de eixos.
%4 = Container de eixos.

Reação: wait

49 **Espere:Reposição de eixo-Eixo acoplado%2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

50 **Espere:Rep.de eixo:Retroces. ativo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

51 **Espere:Subs.de eixo:Nova config.ativa%2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

52 **Espere:Subs.de eixo:AXCTSW ativo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

53 **Espere:Subs.de eixo:Espera ativa%2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

54 **Espere: Eixo em outro canal %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

55 **Espere:Subs.de eixo: É eixo PLC %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

56 **Espere:Subs.de eixo: É eixo oscilante %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

57 **Espere:Subs.de eixo: É um eixo Jog %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

58 **Espere:Subs. de eixo: Eixo comando %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

59 **Espere:Subs. de eixo: É eixo OEM %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

60 **Espere:Eixo seqüencial acoplado %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

61 **Espere:Eixo seq. movim. de acopl. %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

62 **Espere:Eixo secundário acoplado %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

63 **Parada após fim de ciclo M0**

Reação: stop

64 **Parada após fim de ciclo M1**

Reação: stop

65 **Eixo no limite fixo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

66 **Mudança mestre-secundário ativa**

Reação: wait

67 **Subst. eixo: eixo simples, eixo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

68 **Parada: Destino alcançado após localização**

Reação: stop

69 **Sincronismo: Fuso síncrono**

Reação: wait

70 **Desativar sincr. posição do fuso**

Reação: wait

71 **Esperar pela liberação do eixo de transformação %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

72 **Esperar devido a uma possível colisão**

Reação: stop

73 **Jog Posição alcançada %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: stop

74 **Jog Sentido bloqueado %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: stop

75 **Solicit. de par. sens. a contexto %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal
%7 = Prioridade de frenagem com sinalização de direção do comando de movimento

Reação: wait

76 **Esperar: G4 S%1 ainda: %2 U**

Parâmetros: %1 = Tempo de permanência programado em revoluções
%2 = Revoluções restantes

Reação: wait

77 **Bloq. axial de avanço pelo PLC %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: stop

78 **Esperar pela habilitação de avanço axial**

Reação: stop

79 **Bloqueio axial de avanço do Synact %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

80 **Esperar pela rotação do fuso-mestre %1**

Parâmetros: %1 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

81 **Esperar pela troca de blocos de parâmetros %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

82 **Esp. eixo antes alterar trans.%2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

83 **Aguardando cálculo de usinagem**

Parâmetros: %1 = Monitor de progresso

Reação: wait

84 **Aguardar pelo sistema de medição do eixo %2 %3 %4**

Parâmetros: %2 = Identificador de eixo de canal
%3 = Identificador de eixo de canal
%4 = Identificador de eixo de canal

Reação: wait

85 **Override limitado: %1**

Parâmetros: %1 = Valor de sobreposição de taxa de alimentação

Reação: wait

86 **Espera por comando MMC**

Reação: wait

87 **Sobreposição não habilitada %2 %3 %4**

Reação: wait

88 **Esperar pelo parâmetro de acionamento do %2**

Parâmetros: %2 = Comando de programa da parte "ESRR" ou "ESRS"

Reação: wait

89 **Esperar pelo dispositivo externo %2**

Parâmetros: %2 = Identificador programado do dispositivo externo"

Reação: wait

90 **Espere o final do programa no canal %3 %4 %5**

Parâmetros: %3 = Identificador de canal
%4 = Identificador de canal
%5 = Identificador de canal

Reação: wait

91 **Aguarde pelo buffer de interpolação**

Reação: wait

92 **Parada configurada CST G0->G0**

Reação: stop

93 **Parada configurada CST G0->G1**

Reação: stop

94 **Parada configurada CST G1->G0**

Reação: stop

95 **Parada configurada CST**

Reação: stop

96 **Parada configurada CST ON**

Reação: stop

97 **Marca de parada CST WAIT configurada**

Reação: stop

Anexo

A

A.1 Lista de abreviações

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
AC	Adaptive Control	
ALM	Active Line Module	Módulo de alimentação para acionamentos
AP	Programa do usuário	
AS	Sistema de automação	
ASCII	American Standard Code for Information Interchange	Norma americana de códigos para troca de informações
ASIC	Application Specific Integrated Circuit	Circuito de aplicação do usuário
ASUP	Subrotina assíncrona	
AUTO		Modo de operação "Automatic"
AUXFU	Auxiliary Function	Funções auxiliares
AWL	Lista de instruções	
BA	Modo de operação	
BAG	Grupo de modos de operação	
BERO	Interruptor de fim de curso sem contato com oscilação por reação	
BI	Binector Input	
BHG	Terminal portátil	
BICO	Binector Connector	Tecnologia de interconexão na unidade propulsora
BIN	Binary Files	Arquivos binários
BIOS	Basic Input Output System	
BCS	Sistema básico de coordenadas	
BM	Mensagem de operação	Em relação às mensagens CLP
BO	Binector Output	
BTSS	Interface de painel de comando	
CAD	Computer-Auded Design	
CAM	Computer-Aided Manufacturing	
CC	Compile Cycle	Ciclos de compilação
CI	Connector Input	
CF-Card	Compact Flash-Card	
CNC	Computerized Numerical Control	Comando numérico computadorizado
CO	Connector Output	
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Unidade de processamento central
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check	Teste de soma de verificação

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
CRT	Cathode Ray Tube	Tubos de raios catódicos
CSB	Central Service Board	Módulo CLP
CTS	Clear To Send	Mensagem de prontidão para envio em interfaces seriais de dados
CUTCOM	Cutter Radius Compensation	Correção do raio da ferramenta
DB	Bloco de dados	Bloco de dados no CLP
DBB	Byte de bloco de dados	Byte de bloco de dados no CLP
DBW	Palavra de bloco de dados	Palavra de bloco de dados no CLP
DBX	Bit de bloco de dados	Bit de bloco de dados no CLP
DDE	Dynamic Data Exchange	Troca de dados dinâmica
DDS	Drive Data Set	Grupo de dados de acionamento
DIN	Deutsche Industrie Norm (Norma industrial alemã)	
DIR	Directory	Diretório
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Objeto de acionamento
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Módulo de memória dinâmica
DRF	Differential Resolver Function	Função de resolução diferencial (volante)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Avanço de sequência de teste
DSB	Decoding Single Block	Bloco simples de decodificação
DSC	Dynamic Servo Control / Dynamic Stiffness Control	
DSR	Data Send Ready	Mensagem de prontidão para envio de interfaces seriais de dados
DW	Palavra de dados	
DWORD	Palavra dupla (atual 32 bits)	
E	Entrada	
E/A	Entrada/saída	
ENC	Encoder	Encoder de valor efetivo
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Memória programável apagável somente de leitura
EQN		Identificação do tipo de um encoder de valor absoluto com 2048 sinais senoidais/rotações
ESR	Paralisação ampliada e retração	
ETC	Tecla ETC	Expansão da barra de softkeys no mesmo menu
FB	Bloco de funções	
FBS	Tela plana	
FC	Function Call	Bloco de função no CLP
FDD	Feed Disable	Bloqueio de avanço
FdStop	Feed Stop	Parada do avanço
FEPROM	Flash-EPROM	Memória de leitura e gravação
FIFO	First In - First Out	Procedimento em que os dados são armazenados em uma memória e novamente acessado

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
FIPO	Interpolador fino	
FM	Mensagem de erro	Em relação aos alarmes CLP
FM	Módulo de função	Hardware (módulo de periféricos)
FPU	Floating Point Unit	Unidade de ponto flutuante
FRA	Bloco de construção Frame	
FRAME	Bloco de dados	Conversão de coordenadas com componentes de deslocamento de ponto zero, rotação, escalação, espelhamento
FRK	Correção do raio da fresa	
FST	Feed Stop	Parada do avanço
FUP	Diagrama de blocos funcionais (método de programação para CLP)	
FW	Firmware	
GC	Global Control	PROFIBUS: Telegrama Broadcast
GD	Dados globais	
GEO	Geometria, por exemplo, eixo geométrico	
GP	Programa básico	
GS	Estágio de marcha	
GUD	Global User Data	Dados globais de usuário
HD	Hard Disk	Disco rígido
HEX	Abreviação para número hexadecimal	
HiFu	Função auxiliar	
HMI	Human Machine Interface	Interface de usuário SINUMERIK
HSA	Acionamento do fuso principal	
HT	Handheld Terminal	Terminal portátil
HW	Hardware	
IBN	Colocação em operação	
IF	Habilitação de pulsos do módulo de acionamento	
IK (GD)	Comunicação implícita (dados globais)	
IKA	Interpolative Compensation	Compensação interpolatória
IM	Interface Modul	Módulo de interface
INC	Increment	Incremento
INI	Initializing Data	Dados de inicialização
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IPO	Interpolator	
ISO	International Standardization Organisation	Organização internacional de normatização
JOG	Modo de operação "Jogging"	
KD	Rotação de coordenadas	
KDV	Comparação cruzada de dados	Comparação cruzada de dados entre NC e CLP
K_V	Fator de amplificação do circuito	Fator de amplificação do circuito de controle
KOP	Diagrama Ladder	Método de programação para CLP
LCD	Liquid Crystal Display	Display de cristal líquido
LED	Light Emitting Diode	Diodo emissor de luz

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
LF	Line Feed	
LMS		Sistema de medição de posição
LSB	Least Significant Bit	Bit menos significativo
LUD	Local User Data	Dados de usuário
MAC	Media Access Control	
MAIN	Main program	Programa principal (OB1, CLP)
MB	Megabyte	
MCI	Motion Control Interface	
MCIS	Motion Control Information System	
MCP	Machine Control Panel	Painel de comando da máquina
MD	Dados de máquina	
MDA	Modo de operação "Manual Data Automatic"	Introdução manual
MKS	Sistema de coordenadas da máquina	
MPF	Main Program File	Programa principal (programa de peça do NC)
MPI	Multi Point Interface	Interface multiponto
NC	Numerical Control	Comando numérico
NCK	Numerical Control Kernel	Unidade central do comando numérico
NCSD	NC Start Disable	Bloqueio de partida NC
NCU	Numerical Control Unit	Unidade de hardware do NC
NST	Interfaces	Sinal de interface
NV	Deslocamento de ponto zero	
NX	Numerical Extension	Módulo de ampliação do eixo
OB	Bloco de organização no CLP	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Painel de comando
OPI	Operation Panel Interface	Conexão do painel de comando
OSI	Open Systems Interconnection	Norma para comunicação do processador
OPT	Options	Opcionais
PAA	Representação das saídas	
PAE	Imagem do processo das entradas	
P-Bus	Barramento periférico	
PC	Personal Computer	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Padrão para cartões de memória
PCU	Programmable Control Unit	
PI	Programm Instanz	
PG	Equipamento de programação	
PLC	Programmable Logic Control	Controlador lógico programável
PN	PROFINET	
PO	POWER ON	
POE	Unidade de organização do programa	Unidade no programa do usuário do CLP
PPU	Panel Processing Unit	Comando em painel
PTP	Point to Point	Ponto a ponto

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
PZD	Dados do processo para acionamentos	
QEC	Quadrant Error Compensation	Compensação de erro de quadrante
QFK	Compensação de erro de quadrante	
RAM	Random Access Memory	Memória de programa que pode ser lida e gravada
REF POINT		Função "Aproximação do ponto de referência" no modo de operação JOG
REPOS		Função "Reposicionamento" no modo de operação JOG
RID	Read In Disable	Bloqueio de leitura (entrada)
RPA	R-Parameter Active	Área de memória no NC para números de parâmetro R
RPY	Roll Pitch Yaw	Tipo de rotação de um sistema de coordenadas
RTC	Real Time Clock	Relógio em tempo real
RTS	Request To Send	Ativar a parte de envio, sinal de controle de interfaces seriais de dados
SBL	Single Block	Bloco simples
SBR	Subroutine	Subrotina (CLP)
SBT	Safe Brake Test	Teste seguro dos freios
SCC	Safety Control Channel	
SCL	Structured Control Language	Idioma do programa preferencial do STEP 7
SD	Setting-Datum	
SDB	Bloco de dados de sistema	
SDI	Safe Direction	Sentido de movimento seguro
SEA	Setting Data Active	Identificação (tipo de arquivo) para dados de ajuste
SERUPRO	Search–Run by Program Test	Execução de pesquisa por intermédio de teste de programa
SFC	System Function Call	
SGE	Entrada relevante para a segurança	
SGA	Saída relevante para a segurança	
SH	Parada segura	
SIC	Safety Info Channel	
SK	Softkey	
SKP	Skip	Ocultar registro
SLM	Smart Line Module	
SLP	Safe Limited Position	Posição limitada de forma segura
SLS	Safely Limited Speed	Velocidade limitada segura
SM	Motor de passo	
SOS	Safe Operating Stop	Parada operacional segura
SS1	Safe Stop 1	Parada de segurança 1 (monitoramento de tempo e de rampa)
SS2	Safe Stop 2	Parada de segurança 2
SPF	Subprogram file	Subrotina (NC)
SPS	Controlador lógico programável	
SRAM	Static Random Access Memory	Módulo de memória estática
SRK	Correção do raio de corte	

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
SSFK	Compensação de erro de passo do fuso	
SSI	Serial Synchron Interface	Interface serial síncrona
STO	Safe Torque Off	Torque seguro desligado
STW	Palavra de controle	
SUG	Velocidade periférica do rebolo	
SW	Software	
SYF	System Files	Arquivos de sistema
SYNACT	SYNACT Synchronized Action	Ação sincronizada
TB	Terminal Board (SINAMICS)	
TEA	Testing Data Aktive	Identificação para dados de máquina
TCP	Tool Center Point	Extremidade da ferramenta
TCU	Thin Client Unit	
TEA	Testing Data Active	Identificação para dados de máquina
TM	Terminal Module (SINAMICS)	
TO	Tool Offset	Correção de ferramenta
TOA	Tool Offset Active	Identificação (tipo de arquivo) para correções de ferramenta
TRANSMIT	Transform Milling into Turning	Conversão de coordenadas em tornos para operações de fresamento
TTL	Transistor–Transistor–Logik	Tipo de interface
UFR	User Frame	Deslocamento de ponto zero
UP	Subrotina	
USB	Universal Serial Bus	
USV	Fonte de alimentação ininterrupta	
VDI		Interface interna de comunicação entre o NC e o CLP
VSA	Acionamento de avanço	
VPM	Voltage Protection Module	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Função aproximação e afastamento suaves
WKS	Sistema de coordenadas da peça	
WKZ	Sistema de coordenadas da ferramenta	
WLK	Correção do comprimento da ferramenta	
WPD	Work Piece Directory	Diretório de peças de trabalho
WZ	Ferramenta	
WZV	Gerenciamento de ferramentas	
WZW	Troca de ferramenta	
ZWS		Espaço de memória temporário
ZOA	Zero Offset Active	Identificação (tipo de arquivo) para dados de deslocamento de ponto zero
ZSW	Palavra de estado (do acionamento)	

Índice

A

Alarme
0, 25
1000, 25
1001, 25
1002, 26
1004, 26
1005, 26
1010, 27
1011, 27
1012, 28
1013, 28
1014, 29
1015, 29
1016, 29
1017, 30
1018, 30
1019, 31
1020, 31
10203, 104
10204, 104
10208, 105
10209, 105
10222, 105
10223, 106
10225, 106
10226, 106
10299, 106
10601, 106
10604, 107
10605, 107
10610, 107
10620, 108
10621, 108
10622, 109
10625, 109
10630, 110
10631, 110
10632, 110
10633, 111
10634, 111
10635, 111
10636, 111
10637, 112
10650, 112
10651, 112
10652, 113
10653, 113
10654, 114
10655, 114
10656, 114
10657, 115
10658, 115
10700, 115
10701, 116
10702, 116
10703, 116
10704, 117
10706, 117
10707, 117
10720, 117
10721, 118
10722, 118
10723, 119
10730, 120
10731, 121
10732, 121
10733, 122
10735, 122
10736, 123
10740, 124
10741, 124
10742, 124
10743, 124
10744, 125
10745, 125
10746, 125
10747, 126
10748, 126
10750, 126
10751, 127
10752, 127
10753, 128
10754, 128
10755, 128
10756, 129
10757, 129
10758, 130
10759, 130
10760, 131
10761, 131
10762, 131
10763, 132
10764, 132
10770, 132
10776, 133

10777, 133
10778, 134
10780, 134
10781, 134
10782, 134
10784, 135
10785, 135
10790, 135
10791, 136
10792, 136
10793, 136
10794, 137
10795, 137
10805, 137
10810, 138
10820, 138
10860, 138
10861, 139
10862, 139
10865, 139
10866, 140
10870, 140
10880, 141
10881, 141
10882, 141
10883, 141
10890, 142
10891, 142
10900, 142
10910, 143
10911, 143
10913, 143
10914, 144
10915, 144
10916, 144
10917, 145
10930, 145
10931, 145
10932, 146
10933, 146
10934, 146
10950, 146
10959, 147
10960, 147
10961, 147
10963, 148
10964, 148
10990, 148
1160, 31
12000, 148
12010, 149
12020, 149
120200, 625
12030, 149
12040, 150
120400, 625
120401, 625
120402, 625
120403, 626
120404, 626
120405, 626
120406, 626
120407, 627
120408, 627
120409, 627
12050, 150
12060, 151
12070, 151
12080, 151
12090, 152
12100, 152
12110, 152
12120, 153
12140, 153
12150, 153
12160, 154
12161, 154
12162, 155
12163, 157
12164, 157
12170, 157
12180, 158
12185, 158
12190, 158
12200, 159
12205, 159
12210, 159
12220, 160
12230, 160
12240, 160
12250, 161
12260, 161
12261, 162
12270, 162
12280, 162
12290, 163
12300, 163
12310, 164
12320, 164
12330, 164
12340, 165
12350, 165
12360, 166
12370, 166

12380, 166
12390, 167
12400, 167
12410, 168
12420, 168
12430, 169
12440, 169
12450, 169
12460, 169
12470, 170
12475, 170
12480, 171
12481, 171
12490, 171
12495, 172
12500, 172
12510, 173
12520, 173
12530, 174
12540, 174
12550, 174
12551, 175
12552, 175
12553, 175
12554, 176
12555, 176
12556, 176
12560, 177
12571, 177
12572, 177
12573, 178
12580, 178
12581, 178
12582, 179
12583, 179
12584, 179
12585, 180
12586, 180
12587, 180
12588, 181
12589, 181
12590, 181
12600, 182
12610, 182
12620, 182
12630, 183
12640, 183
12641, 183
12650, 183
12660, 184
12661, 184
12700, 185
12701, 185
12710, 185
12712, 185
12720, 186
12722, 186
12724, 186
12726, 186
12728, 187
12730, 187
12740, 187
12750, 187
12755, 188
12780, 188
14000, 188
14001, 189
14004, 189
14005, 190
14006, 190
14007, 190
14009, 191
14010, 191
14011, 191
14012, 192
14013, 193
14014, 193
14015, 193
14016, 193
14017, 194
14018, 194
14019, 195
14020, 195
14021, 195
14022, 195
14024, 196
14025, 196
14026, 196
14027, 197
14028, 197
14030, 197
14034, 197
14035, 198
14036, 198
14037, 198
14038, 198
14039, 199
14040, 199
14045, 199
14048, 200
14050, 200
14051, 200
14055, 201
14060, 201

14065, 201
14066, 202
14070, 202
14080, 203
14082, 203
14085, 203
14088, 204
14089, 204
14091, 204
14092, 205
14093, 206
14094, 206
14095, 207
14096, 207
14097, 208
14098, 208
14099, 208
14102, 209
14103, 209
14109, 210
14130, 210
14140, 210
14144, 210
14146, 211
14149, 211
14150, 213
14151, 213
14152, 213
14153, 214
14154, 214
14155, 215
14156, 215
14157, 215
14159, 216
14160, 216
14161, 216
14162, 217
14163, 217
14165, 218
14166, 218
14170, 218
14180, 219
14185, 219
14196, 219
14197, 220
14199, 220
14200, 221
14210, 221
14250, 221
14260, 222
14270, 222
14280, 222
14290, 223
14300, 223
14320, 223
14400, 224
14401, 224
14402, 225
14404, 226
14406, 226
14407, 227
14408, 228
14409, 228
14410, 229
14411, 229
14412, 229
14413, 229
14414, 230
14415, 230
14420, 230
14430, 231
14432, 231
14434, 231
14500, 231
14510, 232
14520, 232
14530, 232
14540, 233
14541, 233
14542, 233
14543, 234
14544, 234
14545, 234
14546, 234
14547, 235
14548, 235
14549, 235
14550, 236
14551, 236
14600, 237
14601, 237
14602, 237
14603, 238
14615, 238
14620, 238
14621, 239
14622, 239
14623, 239
14624, 239
14625, 240
14650, 240
14660, 240
14700, 240
14701, 241

14710, 241
14711, 243
14712, 243
14750, 244
14751, 244
14752, 245
14753, 245
14754, 245
14756, 246
14757, 246
14758, 246
14760, 247
14761, 247
14762, 247
14769, 248
14770, 248
14780, 248
14781, 249
14782, 249
14783, 250
14784, 250
14785, 250
14790, 250
14800, 251
14810, 251
14811, 251
14812, 252
14815, 252
14820, 252
14821, 253
14822, 253
14823, 254
14824, 254
14840, 255
14850, 255
14860, 255
14861, 256
14862, 256
14863, 256
14900, 256
14910, 257
14920, 257
15000, 257
150000, 627
150001, 628
150002, 628
150003, 628
150004, 628
150005, 628
150006, 628
15010, 257
150100, 629
15020, 258
150201, 629
150202, 629
150204, 630
150205, 630
150206, 630
150207, 630
15021, 258
15025, 258
15030, 259
150300, 630
150301, 631
150400, 631
150401, 631
150402, 631
150403, 631
150404, 631
150405, 632
150406, 632
150407, 632
150408, 632
150410, 632
150411, 632
150412, 633
150413, 633
150414, 633
150420, 633
150421, 633
150422, 634
150423, 634
150424, 634
150425, 634
15100, 259
15110, 260
15120, 260
15122, 260
15150, 261
15160, 261
15165, 262
15166, 262
15170, 263
15171, 263
15172, 263
15173, 263
15175, 264
15176, 264
15177, 264
15180, 265
15182, 265
15185, 265
15186, 265
15187, 266

15188, 266
15190, 266
15300, 267
15320, 267
15330, 267
15340, 267
15350, 268
15370, 268
15380, 268
15390, 268
15395, 269
15400, 269
15410, 269
15420, 269
15450, 270
15460, 270
15500, 270
15700, 271
15701, 271
15800, 271
15810, 272
15900, 272
15950, 272
15960, 272
16000, 273
16005, 273
16010, 273
16015, 274
16016, 274
16017, 274
16020, 275
16025, 276
16100, 276
16105, 276
16111, 277
16112, 277
16120, 277
16130, 278
16140, 278
16150, 278
16200, 278
16300, 279
16400, 279
16410, 279
16420, 279
16430, 280
16440, 280
16500, 280
16510, 280
16600, 281
16605, 281
16670, 282
16671, 282
16672, 282
16673, 283
16674, 283
16675, 283
16676, 284
16677, 284
16678, 284
16679, 285
16680, 285
16681, 285
16682, 286
16684, 286
16685, 286
16686, 286
16687, 287
16690, 287
16692, 287
16694, 288
16695, 288
16696, 288
16697, 288
16698, 289
16699, 289
16700, 289
16701, 290
16715, 290
16720, 290
16730, 290
16735, 291
16736, 291
16740, 292
16746, 292
16747, 293
16748, 293
16750, 293
16751, 294
16757, 294
16758, 294
16760, 294
16761, 295
16762, 295
16763, 295
16765, 295
16766, 296
16767, 296
16769, 296
16770, 297
16771, 297
16772, 297
16773, 297
16774, 298

16775, 298
16778, 299
16779, 299
16780, 299
16781, 299
16782, 300
16783, 300
16785, 300
16787, 300
16788, 301
16790, 301
16791, 301
16792, 302
16793, 302
16794, 302
16795, 302
16796, 303
16797, 303
16800, 303
16810, 303
16820, 304
16830, 304
16904, 304
16905, 305
16906, 305
16907, 305
16908, 305
16909, 305
16911, 306
16912, 306
16913, 306
16914, 306
16915, 306
16916, 307
16918, 307
16919, 307
16920, 307
16921, 308
16922, 308
16923, 308
16924, 308
16925, 309
16926, 309
16927, 309
16928, 309
16930, 310
16931, 310
16932, 311
16933, 311
16934, 311
16935, 312
16936, 312
16937, 312
16938, 312
16939, 313
16940, 313
16941, 313
16942, 314
16943, 314
16944, 315
16945, 315
16946, 315
16947, 315
16948, 316
16949, 316
16950, 317
16951, 317
16952, 317
16953, 317
16954, 318
16955, 318
16956, 318
16957, 318
16959, 319
16960, 319
16961, 319
16962, 319
16963, 320
16964, 320
16966, 320
16967, 320
16968, 320
17001, 321
17010, 322
17018, 323
17020, 323
17030, 324
17035, 324
17040, 324
17050, 324
17052, 325
17055, 325
17060, 326
17070, 326
17071, 326
17080, 326
17090, 327
17095, 327
17100, 327
17110, 328
17120, 328
17130, 328
17140, 328
17150, 329

17160, 329
17170, 329
17180, 330
17181, 330
17182, 331
17183, 331
17184, 331
17188, 331
17189, 332
17190, 332
17191, 333
17192, 333
17193, 334
17194, 334
17195, 334
17200, 335
17202, 335
17210, 336
17212, 336
17214, 336
17215, 337
17216, 337
17218, 337
17220, 337
17224, 338
17230, 338
17240, 338
17241, 339
17250, 339
17255, 339
17260, 339
17261, 340
17262, 340
17270, 341
17500, 342
17501, 342
17502, 342
17503, 343
17505, 343
17510, 343
17600, 344
17601, 344
17602, 345
17603, 345
17604, 345
17610, 346
17620, 346
17630, 346
17640, 346
17650, 347
17800, 347
17810, 347
17811, 347
17812, 348
17813, 348
17814, 348
17815, 349
17821, 349
17822, 349
17823, 349
17825, 350
17830, 350
17831, 350
17833, 350
17900, 351
18000, 351
18001, 352
18002, 352
18003, 353
18004, 354
18005, 355
18006, 355
18100, 355
18101, 355
18102, 356
18205, 356
18300, 356
18310, 356
18311, 357
18312, 357
18313, 357
18314, 358
2000, 32
20000, 358
20001, 358
20002, 359
20003, 359
20004, 359
20005, 360
20006, 360
20007, 361
20008, 361
2001, 32
20050, 361
20051, 362
20052, 362
20053, 362
20054, 362
20055, 363
20056, 363
20057, 363
20058, 364
20059, 364
20060, 364

20062, 365
20064, 365
20065, 365
20070, 366
20071, 366
20072, 366
20073, 367
20075, 367
20076, 367
20077, 368
20078, 368
20079, 368
20080, 369
20082, 369
20083, 369
20085, 369
20090, 370
20091, 370
20092, 371
20093, 371
20094, 371
20095, 372
20096, 372
20097, 372
201000, 635
201001, 635
201002, 636
201003, 636
201004, 636
201005, 637
201006, 637
201007, 638
201009, 638
201010, 638
201011, 639
201012, 639
201013, 640
201014, 640
201015, 640
201016, 641
201017, 641
201020, 642
201023, 642
201030, 642
201031, 642
201032, 643
201033, 643
201034, 643
201035, 644
201036, 644
201038, 645
201039, 645
201040, 646
201041, 646
201042, 647
201043, 649
201044, 650
201045, 651
201049, 651
201050, 651
201054, 651
201055, 652
201056, 652
201057, 653
201058, 653
201059, 653
201060, 654
201061, 654
201063, 654
201064, 654
201068, 655
201069, 655
201070, 655
201072, 656
201073, 656
201082, 656
201097, 658
201099, 658
201100, 658
201105, 659
201106, 659
201107, 659
201110, 659
201111, 660
201112, 660
201120, 660
201122, 660, 661
201123, 661
201150, 661
201151, 662
201152, 662
20120, 373
201200, 663
201205, 663
20121, 373
20122, 373
201221, 663
201222, 664
201223, 664
201224, 666
20123, 373
20124, 374
20125, 374
201250, 666

201251, 666
201255, 667
201256, 667
201260, 667
201275, 667
201276, 668
20130, 374
201302, 668
201303, 668
201304, 669
201305, 670
201306, 670
201314, 670
201317, 671
201318, 671
201319, 671
201320, 672
201321, 672
201322, 672
201323, 673
201324, 673
201325, 673
201330, 674
201331, 676
201340, 676
201341, 677
201354, 678
201355, 678
201356, 679
201357, 679
201358, 680
201359, 680
201360, 681
201361, 682
201362, 682
201375, 683
20138, 375
201380, 684
201381, 685, 686
201382, 686
201383, 687
201384, 687
201385, 688
201386, 688
201389, 689
20139, 375
20140, 375
20141, 376
201416, 690
201420, 690
201425, 691
201428, 692
20143, 376
20144, 376
20145, 377
201451, 692
20146, 377
20147, 377
20148, 378
201481, 693, 694
201482, 695
201483, 695
201484, 696
201485, 696
201486, 697
201487, 698
201489, 698
20149, 378
20150, 378
201507, 699
201508, 699
201510, 699
201511, 700
201512, 700
201513, 700
201514, 701
201515, 701
201590, 701
20160, 379
201600, 702
201611, 703, 707
201612, 711
201620, 712
201621, 712
201625, 712
201630, 713
201631, 714
201632, 715
201640, 715, 716
201641, 717, 718
201649, 719
201650, 719, 721
201651, 723
201652, 724, 726
201653, 729
201654, 729
201655, 730
201656, 730
201657, 731
201658, 731
201659, 732, 735, 736
201660, 737
201663, 737
201664, 738

201665, 738
201669, 739
201670, 739
201671, 741
201672, 741
201673, 742
201674, 742
201675, 743
201679, 744
201680, 744
201681, 745, 749
201682, 753, 754
201683, 756
201684, 757
201685, 757
201686, 757
201687, 758
201688, 758
201689, 759
201690, 759
201691, 760
201692, 760
201693, 761
201694, 761
201695, 761
201696, 762
201697, 762
201698, 763
201699, 763
20170, 379
201700, 764
201701, 765
201706, 765, 766
201707, 766
201708, 767
201709, 767
201710, 768
201711, 768, 776
201712, 785
201714, 787
201715, 787
201716, 788
201717, 788
201730, 789
201745, 789
201750, 790
201751, 790
201752, 790
201780, 791
201781, 791
201782, 791
201783, 792
201784, 792
201785, 793
201786, 794
201787, 794
201788, 795
201789, 795
201794, 795
201795, 796
201796, 796
201797, 797
201798, 797
201799, 798
201800, 798
201839, 799
201840, 799
201900, 799
201902, 801
201903, 802
201910, 803
201911, 803
201912, 803
201913, 804
201914, 804
201915, 805
201920, 805
201921, 805
201930, 805
201931, 806
201932, 806
201940, 806
201941, 807
201943, 807
201944, 807
201945, 808
201946, 808
201950, 808
201951, 809
201952, 809
201953, 809
201954, 810
201955, 810
201970, 810
201971, 810
201977, 811
201978, 811
201979, 811
201980, 812
201981, 812
201982, 812
201983, 812
201989, 813
201990, 813

20200, 379
202000, 813
202005, 813
202006, 814
202007, 814
202008, 814
202009, 815
20201, 380
202010, 815
202011, 815
202015, 816
202016, 816
202020, 816
202025, 817
202026, 817
20203, 380
202030, 817
20204, 380
202040, 818
202041, 818
202047, 819
20205, 380
202050, 819
202051, 819
202055, 819
202056, 820
202057, 820
202058, 820
202059, 820
202060, 821
202061, 821
202062, 821
202063, 822
202070, 822
202075, 822
202080, 822
202085, 822
202095, 823
202096, 823
202097, 823
202098, 824
202099, 824
202100, 825
202150, 825
202151, 826
202152, 826
202153, 826
203000, 827
203001, 827
20302, 381
20304, 381
20306, 381
20308, 381
20310, 381
203500, 827
203501, 828
203505, 828, 829
203506, 829
203507, 829, 830
203510, 830, 831
203550, 832
203590, 832
205000, 832
205001, 833
205002, 833
205003, 833
205004, 833
205005, 834
205006, 834
205007, 834
205050, 835
205051, 835
205052, 835
205053, 835
205054, 836
205055, 836
205056, 836
205057, 837
205058, 837
205059, 837
205060, 837
205061, 838
205064, 838
205066, 838
205118, 838
205119, 839
206000, 840
206010, 841
206050, 841
206052, 842
206080, 842
206100, 842
206105, 842
206200, 843
206205, 843
206206, 845
206207, 845
206208, 845
206210, 846
206211, 846
206215, 846
206250, 847
206255, 847
206260, 848

206261, 848
206262, 849
206300, 849
206301, 849
206310, 850
206311, 850
206320, 851
206321, 851
206350, 851
206351, 852
206400, 852
206401, 853
206500, 853
206502, 854
206503, 854
206504, 855
206505, 855
206601, 855
206602, 855
206700, 856
206800, 856
206810, 856
206849, 857
206850, 857
206851, 857
206855, 858
206860, 858
206900, 859
206901, 859
206904, 859
206905, 860
206906, 860
206907, 860
206908, 860
206909, 861
207011, 861
207012, 862
207013, 863
207014, 863
207015, 864
207016, 864
207017, 865
207018, 865
207080, 865
207082, 866
207083, 866
207084, 867
207085, 867
207086, 868
207087, 868
207088, 868
207089, 869
207090, 869
207091, 869
207092, 870
207093, 870
207094, 871
207095, 871
207097, 871
207098, 872
207100, 872
207110, 873
207140, 873
207200, 873
207220, 873
207300, 874
207320, 875
207321, 875
207329, 875
207334, 876
207350, 876
207351, 877
207354, 877
207355, 878
207356, 878
207400, 879
207402, 879
207403, 880
207404, 880
207405, 880
207410, 881
207411, 881
207412, 881
207413, 882
207414, 883
207415, 884
207419, 884
207420, 884, 885
207421, 885
207422, 886
207429, 886
207430, 886
207431, 887
207432, 887
207433, 888
207434, 888
207435, 888
207439, 889
207448, 889
207449, 890
207500, 890
207501, 891
207502, 891
207504, 891

207509, 892
207510, 892
207511, 892
207512, 893
207514, 893
207515, 894
207516, 894
207517, 895
207518, 895
207519, 895
207520, 896
207530, 896
207531, 896
207532, 897
207541, 897
207550, 898
207551, 898
207552, 899
207553, 899
207555, 900
207556, 901
207560, 902
207561, 902
207562, 902
207563, 903
207565, 903
207566, 904
207567, 904
207569, 904
207570, 905
207575, 905
207576, 905
207580, 906
207750, 906
207751, 906
207752, 907
207753, 907
207754, 907
207755, 908
207756, 908
207800, 909
207801, 909
207802, 909
207805, 910
207808, 910
207810, 911
207815, 911
207820, 912
207840, 912
207841, 913
207850, 913
207851, 913
207852, 914
207860, 914
207861, 914
207862, 915
207890, 915
207900, 915
207901, 916
207902, 916
207903, 917
207904, 918
207905, 918
207906, 918
207907, 920
207908, 920
207909, 920
207910, 921
207913, 921
207914, 921
207918, 922
207927, 922
207928, 922
207930, 923
207931, 924
207932, 924
207934, 924
207935, 925
207950, 926
207955, 926
207956, 927
207960, 927
207961, 928
207963, 928
207965, 929
207966, 929
207971, 930
207979, 930
207980, 930
207990, 931, 932
207991, 936
207993, 936
207995, 937
207996, 940
207998, 941
207999, 941
208000, 941
208010, 942
208500, 942
208501, 942
208502, 942
208504, 943
208510, 943
208511, 943

208520, 944
208526, 944
208530, 945
208531, 945
208550, 945
208560, 946
208561, 946
208562, 946
208563, 947
208564, 947
208565, 947
208700, 948
208701, 948
208702, 949
208703, 949
208751, 949
208752, 950
208753, 950
208754, 950
208755, 951
208756, 951
208757, 951
208758, 952
208759, 952
208760, 952
208800, 953
209000, 953
2110, 33
2130, 33
213000, 953
213001, 954
213009, 954
213010, 955
213020, 955
213021, 955
213030, 955
213031, 956
213032, 956
213033, 956
213100, 956
213101, 957
213102, 957
2140, 33
21550, 382
21600, 382
21610, 382
21611, 383
21612, 383
21614, 384
21616, 384
21617, 384
21618, 385
21619, 385
21620, 385
21621, 386
21650, 386
21660, 387
21675, 387
21700, 387
21701, 388
21702, 388
21703, 389
21740, 389
21760, 389
21800, 390
21900, 390
22000, 391
22001, 391
22002, 392
22005, 393
22006, 393
22010, 393
22011, 394
22012, 394
22013, 394
22014, 395
22015, 395
22016, 395
22018, 395
22019, 396
22020, 396
22022, 396
22024, 397
22025, 397
22026, 397
22030, 398
22033, 398
22035, 399
22036, 399
22037, 400
22038, 400
22040, 400
22050, 400
22051, 401
22052, 401
22053, 401
22055, 402
22057, 402
22058, 402
22062, 402
22064, 403
22065, 403
22066, 404
22067, 404

22068, 404
22069, 405
22070, 405
22071, 406
22100, 406
22200, 407
22250, 407
22270, 407
22271, 407
22272, 408
22275, 408
22280, 408
22282, 409
22290, 409
22291, 409
22292, 410
22295, 410
22296, 411
22297, 412
22320, 412
22321, 412
22322, 413
22324, 413
22326, 413
22400, 414
230001, 958
230002, 959
230003, 959
230004, 960
230005, 960
230006, 961
230008, 961
230010, 961
230011, 962
230012, 962
230013, 963
230015, 963
230016, 964
230017, 964
230020, 965
230021, 966
230022, 967
230024, 968
230025, 968
230027, 968
230030, 970
230031, 970
230032, 971
230033, 971
230034, 972
230035, 972
230036, 973
230037, 973
230038, 974
230039, 974
230040, 974
230041, 975
230042, 975
230043, 976
230044, 976, 977
230045, 977
230046, 978
230047, 978
230048, 978
230049, 979
230050, 979
230051, 979
230052, 980
230053, 980
230054, 980
230055, 981
230057, 981
230058, 981
230059, 982
230060, 982
230061, 982
230066, 983
230067, 983
230068, 984
230070, 984
230071, 984
230072, 985
230073, 985
230074, 985
230075, 986
230076, 986
230077, 986
230078, 987
230079, 987
230080, 987
230081, 988
230082, 989
230083, 989
230086, 990
230087, 990
230105, 990
230314, 991
230315, 991
230502, 991
230600, 991, 992
230611, 993, 995
230620, 998
230621, 998
230625, 998

230630, 999
230631, 1001
230632, 1001
230640, 1002
230649, 1003
230650, 1003
230651, 1005
230652, 1005
230655, 1005
230656, 1006
230657, 1007
230659, 1007, 1008
230664, 1009
230665, 1009
230666, 1010
230672, 1010
230674, 1010
230680, 1011
230681, 1011, 1013
230682, 1017
230683, 1018
230684, 1019
230685, 1019
230686, 1020
230688, 1020
230692, 1021
230693, 1021
230700, 1021
230701, 1022
230706, 1023
230707, 1024
230708, 1024
230709, 1025
230710, 1025
230711, 1026, 1030
230712, 1034
230714, 1034
230715, 1035
230716, 1035
230717, 1036
230730, 1036
230788, 1037
230797, 1037
230798, 1038
230799, 1038
230800, 1038
230801, 1038
230802, 1039
230804, 1039
230805, 1039
230809, 1040
230810, 1040
230820, 1040
230835, 1041
230836, 1042
230837, 1042
230845, 1042
230850, 1043
230851, 1043
230853, 1043
230860, 1044
230875, 1045
230885, 1046
230886, 1046
230887, 1047
230895, 1047
230896, 1048
230899, 1048
230903, 1048
230907, 1049
230919, 1049
230920, 1049
230930, 1050
230950, 1050
230999, 1050
231100, 1051
231101, 1051
231103, 1052
231110, 1052
231111, 1054
231112, 1055
231115, 1055
231116, 1055
231117, 1056
231118, 1057
231120, 1057
231121, 1058
231122, 1058
231123, 1058
231125, 1059
231126, 1060
231129, 1060
231130, 1061
231131, 1061
231135, 1062
231136, 1063
231137, 1065
231138, 1067
231142, 1069
231150, 1069
231151, 1069
231152, 1070
231153, 1070
231160, 1070

231161, 1071
231163, 1071
231400, 1072
231401, 1072
231405, 1072
231407, 1073
231410, 1073
231411, 1073
231412, 1074
231414, 1074
231415, 1075
231418, 1075
231419, 1076
231421, 1076
231422, 1077
231429, 1077
231431, 1078
231432, 1078
231442, 1078
231443, 1079
231460, 1079
231461, 1079
231462, 1080
231463, 1080
231470, 1080
231500, 1081
231501, 1081
231502, 1082
231503, 1082
231700, 1082
231800, 1082
231801, 1083
231802, 1083
231804, 1084
231805, 1084
231806, 1084
231811, 1085
231812, 1086
231813, 1086
231820, 1087
231835, 1088
231836, 1088
231837, 1088
231845, 1089
231850, 1089
231851, 1090
231860, 1090
231875, 1091
231885, 1092
231886, 1092
231887, 1093
231895, 1093
231896, 1094
231899, 1094
231902, 1094
231903, 1095
231905, 1095
231912, 1096
231915, 1097
231916, 1097
231920, 1098
231930, 1098
231940, 1099
231950, 1099
231999, 1099
232100, 1100
232101, 1100
232103, 1101
232110, 1101
232111, 1103
232112, 1103
232115, 1104
232116, 1104
232117, 1105
232118, 1105
232120, 1106
232121, 1106
232122, 1107
232123, 1107
232125, 1107
232126, 1108
232129, 1108
232130, 1109
232131, 1109
232135, 1110
232136, 1111
232137, 1112
232138, 1115
232142, 1117
232150, 1117
232151, 1117
232152, 1118
232153, 1118
232160, 1118
232161, 1119
232163, 1119
232400, 1119
232401, 1120
232405, 1120
232407, 1120
232410, 1121
232411, 1121
232412, 1122
232414, 1122

232415, 1123
232418, 1123
232419, 1124
232421, 1124
232422, 1125
232429, 1125
232431, 1126
232432, 1126
232442, 1126
232443, 1127
232460, 1127
232461, 1127
232462, 1128
232463, 1128
232470, 1128
232500, 1129
232501, 1129
232502, 1129
232503, 1130
232700, 1130
232800, 1130
232801, 1130
232802, 1131
232804, 1131
232805, 1132
232806, 1132
232811, 1133
232812, 1133
232813, 1133
232820, 1134
232835, 1134
232836, 1135
232837, 1135
232845, 1136
232850, 1136
232851, 1137
232860, 1137
232875, 1138
232885, 1139
232886, 1139
232887, 1140
232895, 1140
232896, 1141
232899, 1141
232902, 1141
232903, 1142
232905, 1142
232912, 1143
232915, 1144
232916, 1144
232920, 1145
232930, 1145
232940, 1146
232950, 1146
232999, 1146
233100, 1147
233101, 1147
233103, 1148
233110, 1148
233111, 1150
233112, 1150
233115, 1151
233116, 1151
233117, 1152
233118, 1152
233120, 1153
233121, 1153
233122, 1154
233123, 1154
233125, 1154
233126, 1155
233129, 1155
233130, 1156
233131, 1156
233135, 1157
233136, 1158
233137, 1159
233138, 1162
233142, 1164
233150, 1164
233151, 1164
233152, 1165
233153, 1165
233160, 1165
233161, 1166
233163, 1166
233400, 1166
233401, 1167
233405, 1167
233407, 1167
233410, 1168
233411, 1168
233412, 1169
233414, 1169
233415, 1170
233418, 1170
233419, 1171
233421, 1171
233422, 1172
233429, 1172
233431, 1173
233432, 1173
233442, 1173
233443, 1174

233460, 1174
233461, 1174
233462, 1175
233463, 1175
233470, 1175
233500, 1176
233501, 1176
233502, 1176
233503, 1177
233700, 1177
233800, 1177
233801, 1177
233802, 1178
233804, 1178
233805, 1179
233806, 1179
233811, 1180
233812, 1180
233813, 1180
233820, 1181
233835, 1181
233836, 1182
233837, 1182
233845, 1183
233850, 1183
233851, 1184
233860, 1184
233875, 1185
233885, 1186
233886, 1186
233887, 1187
233895, 1187
233896, 1188
233899, 1188
233902, 1188
233903, 1189
233905, 1189
233912, 1190
233915, 1191
233916, 1191
233920, 1192
233930, 1192
233940, 1193
233950, 1193
233999, 1193
234207, 1194
234211, 1194
234800, 1195
234801, 1195
234802, 1195
234803, 1195
234804, 1195
234805, 1196
234806, 1196
234807, 1196
234820, 1196
234835, 1197
234836, 1198
234837, 1198
234845, 1198
234850, 1199
234851, 1199
234860, 1199
234875, 1200
234885, 1201
234886, 1201
234887, 1202
234895, 1202
234896, 1203
234899, 1203
234903, 1203
234904, 1204
234905, 1204
234920, 1204
234950, 1204
234999, 1205
235000, 1205
235001, 1205
235002, 1206
235003, 1206
235004, 1207
235005, 1208
235006, 1208
235009, 1209
235011, 1209
235012, 1209
235013, 1209
235014, 1211
235015, 1211
235016, 1212
235040, 1213
235043, 1213
235051, 1214
235052, 1216
235053, 1216
235054, 1217
235075, 1217
235080, 1217
235081, 1218
235150, 1218
235151, 1218
235152, 1220
235200, 1221
235207, 1221

235208, 1222
235209, 1222
235210, 1223
235211, 1223
235212, 1224
235213, 1224
235214, 1224
235220, 1225
235221, 1225
235222, 1225
235223, 1226
235224, 1226
235225, 1227
235226, 1227
235227, 1227
235228, 1228
235229, 1228
235230, 1229
235231, 1229
235232, 1229
235233, 1230
235400, 1230
235401, 1231
235402, 1231
235403, 1232
235404, 1233
235405, 1233
235406, 1234
235407, 1234
235410, 1235
235411, 1235
235412, 1236
235413, 1236
235414, 1236
235415, 1237
235416, 1237
235417, 1237
235800, 1238
235801, 1238
235802, 1238
235803, 1239
235804, 1239
235805, 1239
235807, 1239
235820, 1239
235835, 1240
235836, 1241
235837, 1241
235845, 1241
235850, 1242
235851, 1242
235860, 1242
235875, 1243
235885, 1244
235886, 1244
235887, 1245
235895, 1245
235896, 1246
235899, 1246
235903, 1246
235904, 1247
235905, 1247
235906, 1247
235907, 1247
235910, 1248
235911, 1248
235920, 1248
235921, 1249
235922, 1249
235923, 1249
235924, 1249
235925, 1250
235926, 1250
235927, 1250
235928, 1251
235929, 1251
235930, 1251
235931, 1252
235950, 1252
235999, 1252
236207, 1253
236211, 1253
236214, 1253
236216, 1253
236217, 1254
236800, 1254
236801, 1254
236802, 1255
236804, 1255
236805, 1255
236820, 1255
236835, 1256
236836, 1257
236837, 1257
236845, 1257
236851, 1258
236860, 1258
236875, 1259
236885, 1260
236886, 1260
236887, 1261
236895, 1261
236896, 1262
236899, 1262

236950, 1262
236999, 1263
237001, 1263
237002, 1263
237003, 1264
237004, 1264
237005, 1264
237012, 1265
237013, 1265
237024, 1266
237025, 1266
237034, 1266
237036, 1267
237040, 1267
237041, 1268
237043, 1268
237044, 1268
237045, 1268
237049, 1269
237050, 1269
237052, 1269
237056, 1270
237310, 1270
237311, 1270
237312, 1271
237313, 1271
237502, 1271
237800, 1272
237801, 1272
237802, 1272
237804, 1273
237805, 1273
237820, 1273
237835, 1274
237836, 1275
237837, 1275
237845, 1276
237850, 1276
237851, 1276
237860, 1277
237875, 1278
237885, 1278
237886, 1279
237887, 1279
237895, 1280
237896, 1280
237899, 1280
237903, 1281
237950, 1281
237999, 1281
240000, 1282
240001, 1282
240002, 1282
240003, 1283
240004, 1283
240005, 1283
240100, 1283
240101, 1283
240102, 1284
240103, 1284
240104, 1284
240105, 1284
240799, 1285
240801, 1285
240820, 1285
240825, 1286
240835, 1286
240836, 1287
240837, 1287
240845, 1288
240851, 1288
240860, 1289
240875, 1290
240885, 1290
240886, 1290
240887, 1291
240895, 1291
249150, 1292
249151, 1292
249152, 1292
249153, 1292
249154, 1293
249155, 1293
249156, 1293
249170, 1294
249171, 1294
249172, 1294
249173, 1294
249920, 1294
249921, 1295
249922, 1295
249923, 1295
249924, 1295
249926, 1296
249927, 1296
249933, 1296
249934, 1296
249935, 1297
249936, 1297
249937, 1297
249938, 1297
249939, 1298
249940, 1298
249941, 1298

249942, 1299
249998, 1299
25000, 414
250002, 1299
250003, 1299
250004, 1300
250005, 1300
250006, 1300
250007, 1301
250008, 1301
25001, 414
250011, 1301
25010, 415
25011, 415
25020, 415
25021, 416
25022, 416
25030, 417
25031, 417
25040, 417
25042, 418
25050, 418
25060, 419
25070, 420
25080, 420
25100, 420
25105, 421
25110, 421
25200, 422
25201, 422
25202, 423
25220, 423
26000, 423
26001, 424
26002, 424
26003, 425
26004, 426
26005, 426
26006, 427
26007, 427
26008, 427
26009, 428
26010, 428
26011, 428
26012, 428
26014, 429
26015, 429
26016, 429
26017, 430
26018, 430
26019, 430
26020, 431
26022, 431
26024, 431
26025, 432
26026, 432
26027, 432
26028, 433
26029, 433
26030, 433
26031, 434
26032, 434
26040, 434
26050, 435
26051, 435
26052, 436
26053, 436
26054, 436
26070, 436
26072, 437
26074, 437
26075, 437
26076, 437
26077, 438
26078, 438
26080, 438
26081, 438
26082, 439
26100, 439
26101, 439
26102, 440
26105, 440
26106, 440
26110, 441
26120, 441
26121, 442
26122, 442
26126, 442
26201, 443
26202, 443
26204, 443
26208, 443
26210, 444
26211, 444
26216, 444
26218, 445
26220, 445
26237, 445
26260, 446
26261, 446
26265, 446
26278, 446
26280, 447
26281, 447

26285, 447
26286, 448
26300, 448
26302, 448
26303, 448
26350, 449
26351, 449
26352, 449
26353, 449
26354, 449
26355, 450
26370, 450
26371, 450
26372, 450
26373, 451
26374, 451
26375, 451
26376, 451
26380, 452
27008, 452
27033, 452
27811, 454
27812, 455
27813, 455
27830, 455
27900, 456
27910, 456
2900, 34
29033, 456
3000, 34
3001, 34
300402, 1303
300406, 1303
300410, 1303
300412, 1304
300423, 1305
380001, 1305
380003, 1306
380005, 1307
380020, 1308
380022, 1308
380040, 1308
380050, 1309
380051, 1310
380070, 1310
380071, 1311
380072, 1311
380075, 1312
380076, 1312
380077, 1312
380500, 1312
380501, 1313
380502, 1313
380503, 1313
4000, 34
400000, 1315
400001, 1315
400002, 1315
400003, 1315
400004, 1316
400005, 1316
400006, 1316
400007, 1316
400008, 1316
400009, 1317
400010, 1317
400011, 1317
400012, 1317
400013, 1317
400014, 1318
400015, 1318
400017, 1318
400018, 1318
400019, 1318
400020, 1319
400021, 1319
400022, 1319
400023, 1319
400024, 1319
400025, 1319
400026, 1320
400027, 1320
400028, 1320
400029, 1320
400030, 1320
400031, 1320
400032, 1321
400033, 1321
400034, 1321
400035, 1321
400036, 1322
400037, 1322
4001, 35
4002, 35
4003, 36
4004, 37
4005, 37
4006, 37
4009, 38
4010, 38
4011, 39
4012, 39
4020, 39
4021, 40

4030, 40
4032, 40
4040, 41
4045, 41
4050, 42
4058, 42
4059, 43
4060, 43
4062, 43
4065, 43
4070, 44
4071, 44
4075, 44
4076, 45
4077, 45
4080, 45
4082, 46
4087, 46
4088, 46
4090, 47
4099, 47
4115, 47
4150, 47
4152, 48
4170, 48
4182, 49
4183, 49
4184, 49
4185, 50
4200, 50
4210, 50
4215, 51
4220, 51
4225, 51
4230, 52
4240, 52
4270, 52
4275, 53
4280, 53
4282, 54
4300, 54
4310, 54
4320, 54
4334, 55
4336, 55
4338, 55
4340, 56
4341, 56
4343, 56
4344, 57
4345, 57
4346, 57
4347, 58
4348, 58
4349, 63
4400, 63
4402, 63
4500, 63
4501, 64
4503, 64
4600, 64
4610, 64
4611, 64
4620, 65
4621, 65
4630, 65
4631, 65
4632, 66
4640, 66
4641, 66
5000, 66
5010, 66
5020, 67
5030, 67
6000, 67
6010, 68
6020, 70
6030, 71
6035, 71
61000, 457
61001, 457
61002, 457
61003, 457
61004, 458
61005, 458
61006, 458
61007, 458
61008, 458
61009, 459
61010, 459
61011, 459
61012, 459
61013, 460
61014, 460
61015, 460
61016, 460
61017, 460
61018, 461
61019, 461
61020, 462
61021, 462
61022, 463
61023, 463
61024, 463

61025, 464
61026, 464
61027, 464
61028, 465
61029, 465
61030, 465
61031, 465
61032, 466
61033, 466
61034, 466
61035, 466
61036, 467
61037, 467
61038, 467
61039, 467
61040, 468
61041, 468
61042, 468
61043, 468
61044, 469
61045, 469
61046, 470
61047, 470
61048, 470
61049, 470
61050, 471
61051, 471
61052, 471
61053, 471
61054, 472
61055, 472
61056, 472
61057, 472
61058, 473
61059, 473
61060, 473
61061, 473
61062, 474
61063, 474
61064, 474
61065, 474
61066, 475
61067, 475
61068, 475
61069, 475
61070, 476
61071, 476
61072, 476
61073, 477
61074, 477
61075, 477
61076, 477
61077, 478
61098, 478
61099, 478
61100, 478
61101, 479
61102, 479
61103, 479
61104, 479
61105, 480
61106, 480
61107, 480
61108, 480
61109, 481
61110, 481
61111, 481
61112, 481
61113, 482
61114, 482
61115, 482
61116, 482
61117, 483
61118, 483
61119, 483
61120, 483
61121, 484
61122, 484
61123, 484
61124, 484
61125, 485
61126, 485
61127, 485
61128, 485
61129, 486
61130, 486
61131, 486
61132, 486
61133, 487
61134, 487
61135, 487
61136, 487
61137, 488
61138, 488
61139, 488
61140, 488
61141, 489
61142, 489
61143, 489
61144, 490
61145, 490
61146, 490
61147, 491
61148, 491

61149, 491
61150, 491
61151, 492
61152, 492
61153, 492
61154, 493
61155, 493
61156, 493
61157, 493
61158, 494
61159, 494
61160, 494
61161, 494
61162, 494
61163, 494
61164, 495
61165, 495
61166, 495
61167, 495
61168, 495
61169, 495
61170, 495
61171, 495
61172, 496
61173, 496
61174, 496
61175, 496
61176, 496
61177, 497
61178, 497
61179, 497
61180, 497
61181, 497
61182, 498
61183, 498
61184, 498
61185, 498
61186, 498
61187, 499
61188, 499
61189, 499
61190, 499
61191, 500
61192, 501
61193, 501
61194, 501
61195, 501
61196, 502
61197, 502
61198, 502
61199, 502
61200, 502
61201, 503
61202, 503
61203, 503
61204, 503
61205, 504
61206, 504
61207, 504
61208, 504
61209, 505
61210, 505
61211, 505
61212, 505
61213, 506
61214, 506
61215, 506
61216, 506
61217, 506
61218, 507
61219, 507
61220, 507
61221, 507
61222, 508
61223, 508
61224, 508
61225, 508
61226, 509
61227, 509
61228, 509
61229, 509
61230, 510
61231, 510
61232, 510
61233, 510
61234, 511
61235, 511
61236, 511
61237, 511
61238, 512
61239, 512
61240, 512
61241, 512
61242, 513
61243, 513
61244, 513
61245, 513
61246, 514
61247, 514
61248, 514
61249, 514
61250, 515
61251, 515
61252, 515

61253, 515
61254, 516
61255, 516
61256, 516
61257, 516
61258, 517
61259, 517
61260, 517
61261, 517
61262, 518
61263, 518
61264, 518
61265, 519
61266, 519
61267, 519
61268, 519
61269, 520
61270, 520
61271, 520
61272, 520
61273, 521
61274, 521
61275, 521
61276, 521
61277, 522
61278, 522
61279, 522
61280, 522
61281, 523
61282, 523
61283, 523
61284, 523
61285, 524
61286, 524
61287, 524
61288, 524
61289, 525
61290, 525
61291, 525
61292, 526
61293, 526
61294, 526
61295, 526
61296, 527
61297, 527
61298, 527
61299, 527
61300, 528
61301, 528
61302, 528
61303, 528
61304, 528
61305, 529
61306, 529
61307, 529
61308, 529
61309, 530
61310, 530
61311, 530
61312, 530
61313, 530
61314, 531
61315, 531
61316, 531
61317, 531
61318, 531
61319, 531
61320, 532
61321, 532
61322, 532
61323, 532
61324, 532
61325, 533
61326, 533
61327, 533
61328, 533
61329, 533
61330, 533
61331, 534
61332, 534
61333, 534
61334, 534
61335, 534
61336, 534
61337, 534
61338, 535
61339, 535
61340, 535
61341, 535
61342, 535
61343, 535
61344, 536
61345, 536
61346, 536
61347, 536
61348, 536
61349, 536
61350, 537
61351, 537
61352, 537
61353, 537
61354, 537
61355, 537
61356, 537

61357, 538
61358, 538
61359, 538
61360, 538
61361, 539
61362, 539
61363, 539
61364, 539
61365, 539
61366, 539
61367, 540
61368, 540
61369, 540
61371, 540
61372, 540
61373, 540
61374, 541
61375, 541
61376, 541
61377, 541
61378, 541
61379, 542
61380, 542
61381, 542
61382, 542
61383, 542
61384, 542
61385, 543
61386, 543
61387, 543
61401, 543
61402, 543
61403, 544
61404, 544
61405, 544
61406, 544
61407, 544
61408, 545
61409, 545
61410, 545
61411, 545
61412, 545
61413, 545
61414, 545
61415, 545
61416, 546
61417, 546
61418, 546
61419, 546
61420, 546
61421, 547
61422, 547
61423, 547
61424, 547
61425, 548
61426, 548
61427, 548
61428, 548
61429, 549
61430, 549
61431, 550
61432, 550
61440, 551
61441, 551
61442, 551
61443, 551
61444, 551
61445, 552
61446, 552
61447, 552
61501, 552
61502, 552
61503, 553
61504, 553
61505, 553
61506, 553
61507, 553
61508, 553
61509, 554
61510, 554
61511, 554
61512, 554
61513, 554
61514, 554
61515, 555
61517, 555
61518, 555
61519, 555
61520, 555
61521, 555
61522, 556
61523, 556
61524, 556
61525, 556
61526, 556
61527, 556
61529, 557
61530, 557
61531, 557
61532, 557
61533, 557
61540, 557
61541, 558
61542, 558

61543, 558
61544, 558
61545, 558
61546, 558
61547, 559
61548, 559
61549, 559
61550, 559
61551, 559
61552, 560
61553, 560
61555, 560
61556, 560
61557, 560
61558, 561
61559, 561
61560, 561
61561, 561
61562, 561
61563, 561
61564, 562
61565, 562
61566, 562
61567, 562
61568, 562
61569, 563
61570, 563
61571, 563
61572, 563
61573, 564
61574, 564
61575, 564
61576, 564
61577, 565
61578, 565
61601, 565
61602, 565
61603, 565
61604, 566
61605, 566
61606, 566
61607, 566
61608, 566
61609, 567
61610, 567
61611, 567
61612, 567
61613, 567
61614, 568
61615, 568
61616, 568
61617, 568
61618, 569
61619, 569
61620, 569
61621, 569
61622, 570
61623, 570
61624, 570
61625, 571
61626, 571
61627, 571
61628, 571
61695, 572
61696, 572
61697, 572
61698, 572
61699, 573
61700, 573
61701, 573
61702, 573
61703, 574
61704, 574
61705, 574
61706, 574
61707, 575
61708, 575
61709, 575
61710, 575
61711, 576
61712, 576
61713, 576
61714, 576
61730, 577
61731, 577
61732, 577
61733, 577
61734, 578
61735, 578
61736, 578
61737, 578
61738, 579
61739, 579
61740, 579
61741, 579
61742, 580
61743, 580
61744, 580
61745, 580
61746, 581
61747, 581
61748, 581
61749, 581
61750, 582

61751, 582
61752, 582
61753, 582
61754, 583
61755, 583
61756, 583
61757, 583
61758, 584
61759, 584
61800, 584
61801, 584
61802, 585
61803, 585
61804, 585
61805, 585
61806, 586
61807, 586
61808, 586
61809, 586
61810, 587
61811, 587
61812, 587
61813, 587
61814, 588
61815, 588
61816, 588
61817, 588
61818, 589
61819, 589
61836, 589
61837, 589
61838, 590
61839, 590
61840, 590
61841, 590
61842, 591
61850, 591
61851, 591
61852, 591
61853, 592
61854, 592
61855, 592
61856, 592
61857, 593
61858, 593
61859, 593
61860, 593
61861, 594
61862, 594
61863, 594
61864, 595
61865, 595
61866, 595
61867, 595
61868, 596
61869, 596
61870, 596
61900, 596
61901, 597
61902, 597
61903, 597
61904, 597
61905, 598
61906, 598
61907, 598
61908, 598
61909, 599
61910, 599
61911, 599
61912, 599
61913, 600
61914, 600
61915, 600
61916, 600
61917, 601
61918, 601
61919, 601
61920, 601
61921, 602
61922, 602
61923, 602
61924, 603
61925, 603
61926, 603
61927, 603
61928, 604
61929, 604
61930, 604
61931, 604
61932, 605
61933, 605
61934, 605
61935, 605
61936, 606
61937, 606
61938, 606
61939, 606
61940, 607
61941, 607
61942, 607
61943, 607
61944, 608
61945, 608
61946, 608

61947, 608
61948, 609
61949, 609
61950, 609
61951, 609
61952, 610
61953, 610
61954, 610
61955, 610
61956, 611
61957, 611
61958, 611
61959, 612
61960, 612
61961, 612
61962, 612
61963, 613
61964, 613
61965, 613
61966, 613
61967, 614
61968, 614
61969, 614
62000, 615
62001, 615
62098, 615
62100, 615
62101, 615
62102, 615
62103, 616
62104, 616
62105, 616
62106, 616
62107, 616
62108, 617
62109, 617
62180, 617
62181, 617
62182, 617
62183, 618
62184, 618
62185, 618
62186, 618
62187, 618
62200, 619
62201, 619
62202, 619
62300, 619
62301, 619
62303, 620
62304, 620
62305, 620
62306, 620
62307, 621
62310, 621
62311, 621
62312, 621
62314, 621
62315, 622
62316, 622
62317, 622
62318, 622
62319, 623
62320, 623
62321, 623
62322, 623
62377, 623
62500, 624
62501, 624
62502, 624
62503, 624
6401, 71
6402, 72
6403, 72
6404, 72
6405, 73
6406, 73
6407, 74
6408, 74
6409, 74
6410, 75
6411, 75
6412, 75
6413, 76
6421, 76
6422, 77
6423, 77
6424, 77
6425, 78
6430, 78
6431, 79
6432, 79
6433, 79
6434, 79
6436, 80
6437, 80
6438, 80
6441, 81
6442, 81
6450, 81
6451, 82
6452, 82
6453, 82
6454, 83

6455, 83
6460, 83
6462, 83
6500, 84
6510, 84
6520, 84
6540, 84
6560, 85
6568, 85
6569, 85
6570, 85
6581, 85
6582, 85
6583, 86
6584, 86
6693, 86
6694, 86
6700, 86
6710, 87
6720, 87
6730, 87
6740, 87
7500, 88
8010, 88
8012, 88
8020, 89
8021, 89
8022, 89
8024, 89
8025, 90
8026, 90
8027, 90
8028, 90
8029, 91
8030, 91
8031, 91
8037, 91
8040, 92
8041, 92
8042, 92
8043, 93
8045, 93
8046, 93
8050, 94
8052, 94
8053, 94
8055, 94
8060, 95
8061, 95
8062, 96
8063, 96
8064, 97
8065, 97
8066, 97
8067, 97
8080, 98
8081, 98
8082, 98
8083, 98
8084, 99
8085, 99
8086, 99
8089, 99
8090, 99
8100, 100
8101, 100
8102, 100
8122, 101
8124, 101
8126, 102
8128, 102
8130, 103
9000, 104
Aplicativo "Siemens Industry Online Support", 11

C

Código Data Matrix, 12
Critérios de exclusão, 1325

D

Documentação do mySupport, 10

E

Enviar feedback, 9
Escopo padrão, 6

O

OpenSSL, 13

R

Regulamento geral de proteção de dados, 13

S

Siemens Industry Online Support
Aplicativo, 11

SINUMERIK, 5
Sites de terceiros, 7
Suporte para produto, 11
Suporte técnico, 11

T

Treinamento, 11