SIEMENS

SINUMERIK

SINUMERIK 828D, SINAMICS S120 Alarmes

Manual de diagnóstico

Prefácio

Introdução 1

NCK-Alarme 2

Alarmes de ciclos 3

HMI-Alarmes 4

SINAMICS-Alarmes 5

Alarmes de acionamento e periféricos 6

PLC-Alarmes 7

Lista de ações 8

Reações do sistema 9

Anexo A

Válido para

Comando
SINUMERIK 828D

Software	Versão
Software CNC	4.4
SINAMICS S120 Combi e Booksize	4.4

09/2011
6FC5398-8BP40-2KA0

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

acompanhado do símbolo de alerta, indica um perigo iminente que pode resultar em lesões leves, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

CUIDADO

não acompanhado do símbolo de alerta, significa que podem ocorrer danos materiais, caso as medidas de segurança correspondentes não forem tomadas.

ATENÇÃO

significa que pode ocorrer um resultado ou um estado indesejados, caso a instrução correspondente não for observada.

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
Industry Sector
Postfach 48 48
90026 NÜRNBERG
ALEMANHA

Nº de encomenda de documento: 6FC5398-8BP40-2KA0
℗ 05.2011

Copyright © Siemens AG 2011.
Sujeito a modificações sem aviso prévio

Prefácio

Documentação SINUMERIK

A documentação SINUMERIK é dividida nas seguintes categorias:

- Documentação geral
- Documentação do usuário
- Documentação do fabricante e de serviço

Mais informações

No Link http://www.siemens.com/motioncontrol/docu estão disponíveis informações sobre os seguintes temas:

- Encomenda de documentação / Visão geral das publicações
- Outros links para o download de documentos
- Uso da documentação online (localização e pesquisa de manuais e informações)

Pedimos que encaminhe suas questões (reclamações, correções) sobre a documentação técnica através de um Fax ou E-Mail para o seguinte endereço:

docu.motioncontrol@siemens.com

My Documentation Manager (MDM)

No seguinte link estão disponíveis informações que servem para compor individualmente uma documentação de máquina específica de OEM baseada no material publicado da Siemens:

www.siemens.com/mdm

Training

As informações sobre a oferta de treinamento estão disponíveis sob:

- www.siemens.com/sitrain

  SITRAIN - o treinamento desenvolvido pela Siemens para produtos, sistemas e soluções de automação

- www.siemens.com/sinutrain

  SinuTrain - software de treinamento para SINUMERIK

FAQs

As Perguntas Mais Frequentes estão disponíveis para consulta nas páginas do Service&Support som o item Suporte ao Produto. http://support.automation.siemens.com

SINUMERIK

As informações sobre o SINUMERIK estão disponíveis no seguinte link:

www.siemens.com/sinumerik

Grupo alvo

Esta publicação é dirigida a:

- Projetistas
- Técnico de colocação em operação
- Oparador da máquina
- Pessoal da assistência técnica e da manutenção

Aplicação

O manual de diagnósticos permite que o grupo ao qual é destinado avalie erros e indicações de falhas e reaja de forma adequada.

Com a ajuda do manual de diagnósticos, o grupo ao qual é destinado tem uma visão geral de várias opções de diagnóstico e ferramentas de diagnóstico.

Suporte técnico

Os números de telefone para consultas técnicas de cada país estão disponíveis na Internet sob http://www.siemens.com/automation/service&support

Índice remissivo

Prefácio **3**

1 Introdução **7**

1.1 Aplicação do Manual de Diagnóstico 7

1.2 Estrutura do Manual do Diagnóstico 7

1.3 Faixa de números de alarmes 11

1.4 Alarme de sistema de falhas 13

2 NCK-Alarme **15**

3 Alarmes de ciclos **377**

4 HMI-Alarmes **513**

5 SINAMICS-Alarmes **519**

6 Alarmes de acionamento e periféricos **917**

7 PLC-Alarmes **929**

8 Lista de ações **935**

9 Reações do sistema **957**

9.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK 957

9.2 Critério de eliminação para alarmes 960

9.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS 962

A Anexo **965**

A.1 Lista de abreviações 965

A.2 Visão geral da documentação 970

Introdução 1

1.1 Aplicação do Manual de Diagnóstico

Este manual descreve os alarmes/mensagens da área do NCK, HMI, PLC e SINAMICS. É uma referência de trabalho e permite ao operador da máquina:

- avaliar corretamente as situações especiais durante a operação da máquina.
- apurar a reação do sistema em situações especiais.
- utilizar a possibilidade de operação contínua seguida de situações especiais.
- seguir referências em outras documentações com detalhes adicionais.

1.2 Estrutura do Manual do Diagnóstico

Acionamento NCK/ HMI e alarmes PLC e periféricos

As descrições para os alarmes se encontram nos capítulos:

- NCK-Alarme (Página 15)
- HMI-Alarmes (Página 513)
- Alarmes de acionamento e periféricos (Página 917)
- PLC-Alarmes (Página 929)

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

Estrutura do acionamento NCK/HMI e Descrições dos alarmes PLC e periféricos

A descrição dos alarmes possui a seguinte estrutura:

<Número do alarme> <Texto do alarme>

Explicação:

Reação:

Solução:

Continuação do programa

Cada alarme é identificado pelo <Número de alarme> e <Texto de alarme>.

A descrição dos alarmes é dividida da seguinte forma:

- Explicação
- Reação

  Veja o capítulo: Reações do sistema em alarmes SINUMERIK (Página 957)
- Solução
- Continuação do programa

  Veja o capítulo: Critério de eliminação para alarmes (Página 960)

Lista de ações

As ações referidas nos textos de alarmes ("Ações %...") são explicadas no seguinte capítulo

Lista de ações (Página 935)

Alarmes SINAMICS

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

Falhas e alarmes possuem as seguintes diferenças:

Falhas	• Ao ocorrer a falha, a reação correspondente é iniciada. • A eliminação da falha exige as seguintes medidas: – Eliminar a causa da falha – Reconhecer a falha
Alarme	• Sem reação à falha. • Avisos são auto reconhecidos, por exemplo, se a causa for eliminada os avisos são automaticamente resetados.

As descrições dos alarmes SINAMICS são encontradas no capítulo:

Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 962)

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 identificado pelo <Número de alarme> e <Texto de alarme>.

A <localização> é um opcional na indicação de informações. A localização pode ser:

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

Na descrição dos alarmes apresenta-se uma string 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 compon.: %1, Causa: %2

  Estes 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.

- Drive object

  Para cada alarme (Falha/Alerta) é especificado, em 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.

  Veja o capítulo: Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 962)

- Reconhecimento

  Veja o capítulo: Reações do sistema por alarmes SINAMICS (Página 962)

- Causa

  Para a causa do alarme/alerta, o valor da falha/alerta é preparado o quanto antes em formato texto.

- Solução

Literatura

Se você necessitar de mais informações sobre os alarmes, os alarmes serão encontrados sob um número de parâmetros de 5 posições no manual de relações SINAMICS S120/ S150.

A maneira de escrever os números de parâmetros pode ser derivada como segue:

No manual de relações SINAMICS, as falhas e os alertas iniciam com as letras "F" e o seguinte número de 5 posições.

Exemplo:

A descrição do alarme **207016** será encontrada no parâmetro **F07016**.

Sincronização de horário e data

ATENÇÃO
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 essa alteração esteja sincronizada com os acionamentos SINAMICS. Se nesse intervalo de tempo de até 10 segundos surgirem os alarmes SINAMICS (Números de alarmes 200000 – 299999), esses alarmes SINAMICS recebem o carimbo de indicador de data/horário desatualizado. Os alarmes SINUMERIK que foram disparados devido aos alarmes SINAMICS (Números de alarmes < 200000 e > 300000) no entanto já recebem o novo carimbo de indicador de data/horário.

1.3 Faixa de números de alarmes

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

ATENÇÃO
A lista de alarmes do manual de diagnósticos representa apenas as faixas de alarmes que são válidos para o produto especificado.

Tabelas 1-1 Alarme NCK/Mensagem

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	
	060 000 - 064 999	Alarmes de ciclos da SIEMENS
	065 000 - 069 999	Alarmes de ciclos do usuário
	070 000 - 079 999	Ciclos de compilação de fabricante e OEM
	082 000 - 082 999	Mensagens SHOPMILL e Ciclos CMT
	083 000 - 084 999	Mensagens de ciclos de medição
	085 000 - 089 999	Mensagens de ciclos de usuário

Tabelas 1-2 Alarme HMI/Mensagem

100 000 - 119 999	HMI Embedded	
	100 000 - 100 999	Sistema básico
	101 000 - 101 999	Diagnóstico
	102 000 - 102 999	Serviço
	103 000 - 103 999	Máquina
	104 000 - 104 999	Parâmetros
	105 000 - 105 999	Programação
	106 000 - 106 999	Reserva
	107 000 - 107 999	MCU
	108 000 -108 999	HiGraph
	109 000 - 109 999	Sistemas descentralizados (M: N)
	110 000 - 110 999	Ciclos
	113 000 - 113 999	Wizard (HMI Embedded)
	114 000 - 114 999	HT 6
	119 000 - 119 999	OEM
120 000 - 129 999	HMI Advanced	
130 000 - 139 999	HMI Advanced OEM	
142 000 - 142 099	RCS Viewer Embedded / RCS Host Embedded	
148 500 - 148 999	MCIS	

Tabelas 1-2 Alarme HMI/Mensagem

149 000 - 149 999	ePS
150 000 - 159 999	SINUMERIK Operate
160 000 – 169 999	SINUMERIK Operate OEM

Tabelas 1-3 Alarmes SINAMICS (Falhas/Avisos)

201 000 - 203 999	Control Unit, Controle	
	201 600 - 201 799	Mensagens de funções integradas de acionamento "Safety Integrated"
204 000 - 204 999	Reservado	
205 000 -205 999	Power Unit	
206 000 - 206 899	Alimentação	
206 900 - 206 999	Braking Module	
207 000 - 207 999	Acionamento	
208 000 - 208 999	Option Board	
209 000 - 212 999	Reservado	
213 000 - 213 010	Licenciamento	
213 011 - 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	
240 000 - 240 999	Controller Extension	
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 1-4 Alarmes de acionamento e periféricos

300 000 - 399 999	Alarmes gerais de acionamento

Tabelas 1-5 Alarmes PLC/Mensagens

400 000 - 499 999	Alarmes gerais de PLC
500 000 - 599 999	Alarmes de canal [2)]
600 000 - 699 999	Alarmes de eixo / fuso [2)]
700 000 - 799 999	Área de usuário [2)]
800 000 - 899 999	Sequências / Diagramas [2)]
(810 001 - 810 009	Mensagem de erro de sistema no PLC [1)])

1) Mais informações detalhadas estão disponíveis através de funções de diagnóstico (buffer de diagnóstico) do SIMATIC STEP 7.

2) Os alarmes de PLC na faixa 500000 - 899999 são configurados e descritos pelo fabricante da máquina.

1.4 Alarme de sistema de falhas

Os alarmes seguintes são erros de sistema:

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

Os alarmes de erros do sistema não são descritos em detalhes. Caso ocorra estes erros, favor entrar em contato com o hotline e fornecer os seguintes dados:

- Número de alarme
- Texto do alarme
- Número de erro interno do sistema (incluído no texto do alarme)

NCK-Alarme

2

2000 Monitoração de sinal de vida do PLC

Definições: 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.

Correção: 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 o USTACK. Se o monitoramento não for acionado por uma parada de PLC, mas por um loop no programa de usuário, não haverá nenhuma entrada USTACK.)
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, solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2001 PLC não entrou em ciclo

Definições: O PLC tem de gerar, pelo menos, um sinal de vida, dentro do período de tempo especificado no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT (valor padrão: 1 seg.).
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.

Correção: - Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. O tempo de monitoramento no MD10120 $MN_PLC_RUNNINGUP_TIMEOUT deve ser controlado e corrigido no 1º ciclo OB1.
- Determinar e eliminar a causa do erro no PLC (loop ou parada no programa de usuário).
Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2130 Subtensão 5V/24V do encoder ou 15V do conversor digital-analógico

Definições: A alimentação de tensão (5V / 24V) dos encoders ou (+/-15V) dos conversores digital-analógico falhou.

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.
Eixos deste canal devem ser novamente referenciados.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Verificar se existe curto-circuito nos encoders e nos cabos dos mesmos (retirar o cabo, desta forma o erro não deverá ocorrer). Verificar a tensão de alimentação.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

2900 O reboot ocorre com retardo

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

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

Definições: Apenas os eixos ativados no canal através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED [kx]=m podem ser declarados como eixos geométricos ou eixos de transformação através do MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB [gx]=k. Isto aplica-se também ao MD22420 $MC_FGROUP_DEFAULT_AXES. (gx:Índice do eixo geométrico, kx: índice do eixo de canal, k: Nº de eixo do canal, m: Nº do eixo da máquina).
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 máquina 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.

Correção: 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.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O dado de máquina MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED define quais os eixos de máquina que podem ser utilizados neste canal. Assim se especifica também o número de eixos ativos no canal. Este limite superior foi excedido. Nota: devido a lacunas entre os eixos de canal, alguns índices de MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED podem ficar sendo não utilizados e não são considerados assim como eixo ativo do canal.
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 de máquina 1, 2, 3, 8, 7. Ele possui 5 eixos ativos de canal.

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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 contém valor inválido.

Parâmetros: %1 = String: Valor do MD

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

Correção: 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

Definições: 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 (840D: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O Valor selecionado não é válido. Valores válidos são:
- AX1 - AXn: denominação dos eixos de 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.

Correção: Utilizar denominação corretas

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

Definições: 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.

Correção: 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. 32 caracteres)

Continuação do 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

Definições: 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.

Correção: 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. 32 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

Definições: 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.

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar a configuração de eixos e introduzir o identificador ausente no MD ou, se o eixo não deveria existir, introduzir para este eixo de canal o eixo de máquina zero no dado de máquina específico de canal MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED. Caso se trate de um eixo geométrico, que não deve ser utilizado (isto se aplica somente para 2 eixos de usinagem p.ex. tornos), deve-se introduzir eixo de canal zero, adicionalmente, no MD específico do canal MD20050 $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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Completar 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.

Definições: 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.

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.

Correção: 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.

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

Definições: A utilização do dado de máquina %2 gera um conflito com o dado de máquina %3

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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Corrigir o dado de máquina MD10712 $MN_NC_USER_CODE_CONF_NAME_TAB (nível de proteção 1).
A lista deve ser elaborada da seguinte forma.
Endereço par: para identificadores alteráveis.
Endereço ímpar: Novo Identificador
p.ex.:$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.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Os dados do usuário salvos em memória flash foram carregados para a memória SRAM.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Carregar novamente dados específicos da máquina, se necessário.

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 !)

Definições:

Somente ocorre no SINUMERIK 840D / 840Di sl / 802D.
!! Apenas 840Di sl
Os dados de usuário do NC, assim como os dados remanescentes do PLC, estão armazenados na memória estática (SRAM) da placa MCI. A cada "NCK-POWER ON-Reset" ou encerramento do Windows XP realizado corretamente, o conteúdo da SRAM é gravada como imagem SRAM no disco rígido da PCU. A imagem SRAM anterior será encaminhada para o backup de SRAM, que também é gravado no disco rígido da PCU.
O backup da SRAM é utilizado nos seguintes casos e com a indicação do alarme 4065:

Nº de série de HW Placa MCI	SRAM placa MCI "OK"	Imagem SRAM "OK"
1. conhecido	não	não
2. desconhecido	sim	não
3. desconhecido	não	não

!! Apenas 802D
A causa do alarme está em um excesso do tempo de backup (buffer). Certifique-se de que o tempo de operação do comando corresponde as especificações no seu manual de colocação em funcionamento. A atual cópia de segurança da memória armazenada foi criada através da última cópia de segurança de dados realizada internamente através da softkey "Salvar Dados" na HMI.

Reação:

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

Correção:

Execute um POWER ON reset.
!!Apenas 840Di / 840Di sl:
O alarme 4065 também deve ser confirmado após um Reset de POWER-ON através da interface HMI:
Interface de operação HMI: Mudança de áreas de operação > Diagnóstico > Diagnóstico NC/PLC > Diagnóstico > Tecla "Confirmação de alarme 4065"
Nota
Para confirmar o alarme através de softkey, deve-se passar para próxima barra de softkeys através da tecla "ETC".

Continuação do programa:

Desligue e ligue novamente o comando.

4070 Dados de máquina normativos alterado.

Definições:

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.

Correção:

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: No processamento de um arquivo TOA ou na introdução de dados de máquina 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 continua. Este alarme é colocado somente quando a violação de acesso é detectada pela primeira vez.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

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

Correção: 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 bytes 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

Definições: Foi feita uma tentativa de atribuir com um novo valor o dado de máquina mencionado para configuração da memória. A alteração não será executada, pois a conseqüência desta seria apagar a memória do usuário. Então a alteração exige mais memória de usuário do que existe disponível.
O terceiro parâmetro indica o número de bytes que excedeu a memória máxima de usuário.
O quarto parâmetro indica o tipo da respectiva memória que teve seu limite excedido.
- "D" indica uma memória de usuário dinâmica e sem buffer (ali estão, por exemplo, as variáveis LUD e definido o tamanho de memória IPO). O tamanho deste tipo de memória é determinado pela atual configuração de memória e pelo valor do MD18210 $MN_MM_USER_MEM_DYNAMIC.
- "S" indica uma memória de usuário estática e com buffer (ali normalmente estão os programas de peça, mas também os dados de correção, parâmetros R e dados de ferramentas). Este tipo de memória é determinado pela atual configuração de memória e pelo valor de MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED.
- "iS" indica uma memória de usuário estática e interna e com buffer. Este tipo de memória é determinado pela atual configuração da memória (não pode ser configurada). Algumas poucas funções de NCK utilizam esta memória.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Se a alteração foi acidental, então pode-se simplesmente prosseguir. O alarme não possui nenhum efeito negativo. A solução depende do direito de acesso e da atual configuração da memória do NCK:
- a alteração desejada não é possível desta forma -> tentar novamente com um valor menor. Neste caso observar se o valor do número de bytes é alterado.
- É possível expandir a memória? Esta possibilidade depende do modelo empregado. (Não é possível se o parâmetro 4 for igual a "iS").
- A memória de usuário NCK pode estar configurada menor do que o possível. Com o direito de acesso correspondente é possível alterar os dados de máquina (veja acima).
- Se o parâmetro 4 for igual a "iS" e nenhuma ação de sincronização for utilizada, então pode-se definir MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[2] = 0. Caso contrário a desejada alteração de dados de máquina não poderá ser feita.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Especificar o valor correto.

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

4090 Quantidade excessiva de erros na inicialização

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

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

Correção: Configurar corretamente os dados de máquina

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4100 Tempo de ciclo do sistema corrigido para acionamento digital

Definições: MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME (ciclo básico de sistema) e/ou MD10080 $MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO (fator de divisão do ciclo de controle de posição para coleta de valores atuais) foram corrigidos.
O novo valor do ciclo básico de sistema pode ser consultado no MD 10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.
Para PROFIdrive:
O ciclo de amostragem ao qual o acionamento digital é sincronizado (ciclo básico do acionamento) é definido principalmente pelas pré-definições de ciclo do projeto Step7 (principalmente o rastreamento de ciclo de PROFIBUS e PROFINET).
Um fator de divisão de ciclo adicional e independente para a coleta de valores reais não será necessário (isto é, normalmente aplica-se o MD 10080 $MN_SYSCLOCK_SAMPL_TIME_RATIO = 1).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Não é necessária nenhuma medida de correção. A indicação de alarme não pode ser apagada com Reset.

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

4110 Ciclo IPO alterado para %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo IPO)

Definições: O divisor de ciclo IPO estava ajustado em um valor que não era um múltiplo inteiro do divisor de ciclo de controle de posição. O divisor (MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO) foi aumentado.
Para PROFIBUS/PROFINET: O MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado.

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

4111 Ciclo PLC ampliado para %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: O divisor de ciclo PLC estava ajustado em um valor que não era um múltiplo inteiro do divisor de ciclo IPO. O divisor (MD10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO) foi aumentado.
Para PROFIBUS/PROFINET: O MD10074 $PLC_IPO_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: MD10074 $MN_PLC_IPO_TIME_RATIO foi modificado.

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

4112 Ciclo Servo ampliado em %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do Servo)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O MD10060 $POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado (MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10060 $MN_POSCTRL_SYSCLOCK_TIME_RATIO foi modificado.

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

4113 Ciclo Sysclock ampliado em %1 ms

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O MD10050 $SYSCLOCK_CYCLE_TIME foi modificado no SDB devido ao ciclo DP alterado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: O dado de máquina MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME foi modificado.

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

4114 Erro no ciclo DP do SDB

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O ciclo DP no SDB está com erro e não pode ser ajustado. É ajustado o valor default do MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o SDB

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

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

Parâmetros: %1 = String (Novo tempo de ciclo do PLC)

Definições: O valor do dado de máquina MD10072 $MN_COM_IPO_TIME_RATIO foi adaptado. Isto pode ocorrer se o valor do dado de máquina for menor que um e o tempo então calculado não for múltiplo do ciclo do controle de posicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Configurar a função M em MD10715 $MN_M_NO_FCT_CYCLE[n] com uma função M não ocupada pelo sistema ou um índice array 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'

Definições: 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.

Correção: Ajuste os limites de comprimento / visualização com valores permitidos.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4160 [Canal %1:] Definido valor inválido de função M para a comutação do fuso

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: No dado de máquina MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR, definição do valor da função M para a comutação do fuso ao modo de eixo, foi declarada uma função M que reservada pelo sistema e não pode ser utilizada para a esta tarefa (M1 a M5, M17, M30, M40 a M45).
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.
Correção: Colocar no dado de máquina MD20094 $MC_SPIND_RIGID_TAPPING_M_NR uma função M não ocupada pelo sistema (M1 a M5, M17, M30, M40 a M45).
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4180 Função M inválida declarada para liberar ASUP

Definições: Um número de função M inválido foi definido para ativar ASUP. Um número M ilegal foi definido no dado de máquina MD10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT ou no MD10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT para a configuração da faixa de números M para ativar/desativar a interrupção do programa.
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.
Correção: Verifique os dados de máquina MD10804 $MN_EXTERN_M_NO_SET_INT e MD10806 $MN_EXTERN_M_NO_DISABLE_INT.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

4181 [Canal %1:] Definição inválida de um número de função M auxiliar

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: Para a configuração de uma nova, pré-definida função M, um número foi indicado no dado de máquina MD22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou MD22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE que já esta ocupado pelo sistema e não pode ser utilizado (M0 to M5, M17, M30, M40 to M45).
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.
Correção: Defina uma função M que não esteja sendo utilizada pelo sistema (M1 to M5, M17, M30, M40 to M45)no dado de máquina MD22254 $MC_AUXFU_ASSOC_M0_VALUE ou MD22256 $MC_AUXFU_ASSOC_M1_VALUE.
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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
Colocar o 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento autorizado.
Colocar o 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

Definições: 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.

Correção: 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 IPO ou do ciclo do controlador de posição, IP %1

Parâmetros: %1 = Local do programa

Definições: 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.

Correção: 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 NCK

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

Definições: 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.

Correção: 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 NCK N.º. %3

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

Definições: 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.

Correção: 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 NCK 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

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

Continuação do 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

Definições: 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.

Correção: Desativar 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Foi especificado um número inválido, ou seja, um número não definido, em um dos dados de máquina TRAFO_TYPE_1 ... TRAFO_TYPE_8. Este alarme também ocorre quando um determinado tipo de transformação somente não é possível no tipo de comando especificado (p. ex. transformação de 5 eixos em um SINUMERIK 802D).

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

Correção: 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

Definições: Para cada grupo similar de transformação (p. ex. transformações de orientação, Transmit, Tracyl etc.) somente está disponível uma quantidade limitada de blocos de dados de máquina (normalmente 2). Se for tentado ajustar mais transformações em um grupo, será emitido este alarme.
Exemplo:
São permitidas duas transformações de orientação. Nos dados da máquina temos 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 orientação
TRAFO_TYPE_4 = 20 ; 3ª transformação de orientação ==> Esta entrada causa 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.

Correção: Especificar dados de máquina válidos

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

4342 [Canal %1:] Dados de máquina inválidos para a transformação geral de 5 eixos, erro n° %2

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Tipo de erro.

Definições: Os dados de máquina, que descrevem os sentidos dos eixos e a orientação básica ou os eixos de entrada na transformação geral de 5 eixos, são inválidos. O parâmetro de erro indicado descreve mais detalhadamente a causa do alarme:
- 1: O primeiro eixo (MD2.... $MC_TRAFO5_AXIS1_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0)
- 2: O segundo eixo (MD2.... $MC_TRAFO5_AXIS2_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0)
- 3: A orientação básica (MD2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) não foi definida (todas três entradas do vetor são 0)
- 4: O primeiro e o segundo eixo são (quase) paralelos
- 5: Com MD2.... $MC_TRAFO_TYPE_ = 56 (ferramenta rotativa e peça rotativa) não existe nenhuma transformação de 4 eixos, por exemplo, sempre devem haver 2 eixos rotativos. (veja o MD2.... $MC_TRAFO_AXES_IN_...)
- 6: O terceiro eixo (MD2.... TRAFO5$MC_TRAFO5_AXIS3_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 6 eixos)
- 7: O vetor normal de ferramenta (MD2.... TRAFO6$MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 6 eixos)
- 8: A orientação básica de ferramenta (MD2.... $MC_TRAFO5_BASE_ORIENT_...) e o vetor normal de ferramenta (MD2.... $MC_TRAFO6_BASE_ORIENT_NORMAL_...) são (quase) paralelos (transformação de 6 eixos)
- 9: O primeiro eixo externo (MD2.... $MC_TRAFO7_EXT_AXIS1_*) não foi definido (todas três entradas do vetor são 0) (transformação de 7 eixos)
-10: Tipo inválido de transformação (MD2.... $MC_TRAFO_TYPE_...). Para a transformação genérica de 7 eixos foi especificado um tipo de transformação diferente de 24.

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

Correção: Introduzir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Uma transformação encadeada foi incorretamente parametrizada (MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1 ou MD24996 $MC_TRACON_CHAIN_2). São possíveis as seguintes causas de erro: A lista das transformações a encadear começa por 0 (Exige-se pelo menos um registro diferente de zero)
- A lista de transformações a serem encadeadas inicia-se com 0 (pelo menos uma entrada diferente de zero é necessário)
- A lista das transformações a serem encadeadas contém o número de uma transformação não existente.
- 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,ex: MD24400 $MC_TRAFO_TYPE_4 = 8192. Nesta condição, pode-se inscrever na lista correspondente apenas os valores 1, 2 ou 3 (p.ex. MD24995 $MC_TRACON_CHAIN_1[...]).
- A parametrização da cadeia é inválida. Atualmente, aplicam-se as seguintes limitações:Podem estar encadeadas, no máximo, duas transformações. A primeira transformação tem de ser uma transformação de orientação, transmit, transformação periférica de curva ou de eixo inclinado. A segunda transformação tem de ser a transformação de 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.

Correção: 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 = Número da transformação

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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 = Número da transformação

Definições: O dado de máquina MD2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_... contém um registro inválido. São possíveis as seguintes causas de erro:
- A entrada refere-se à um eixo de canal inexistente.
- A entrada é zero (nenhum eixo), mesmo que a transformação necessite do eixo referido como eixo de canal.
- Na transformação de 7 eixos foi especificado mais do que um eixo externo no MD2.... $MC_TRAFO_AXIS_IN_...

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

Correção: Corrigir 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 %5Erro de configuração%6 na transformação $NT_NAME[%3] = '%2'.

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

Definições: Os dados de transformação gravados estão incorretos. A causa do erro é definida detalhadamente através do seguinte número do erro:

- 1. O tipo do transformador é conhecido, p. ex. $NT_TRAFO_TYPE[n] contém um nome ilegal.
- 2. A cinemática da máquina não foi definida ainda, ou seja, nem $NT_TOOL_CHAIN[n,0} ou $NT_PART_CHAIN[n,0] que se refere à dados de cinemática.
- 3. A cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_CHAIN_NAME[n] não foi encontrada.
- 4. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_CHAIN_1ST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 5. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_CHAIN_LAST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 6. O cadeia cinemática contendo o nome $NT_P_CHAIN_NAME[n] não foi encontrada.
- 7. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_P_CHAIN_1ST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 8. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_P_CHAIN_LAST_ELEM[n] não foi encontrado.
- 9. O elemento da cadeia cinemática contendo o nome $NT_T_REF_ELEM[n] não foi encontrado.
- 10. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,0] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 11. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,1] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 12. O eixo rotativo definido em $NT_ROT_AX_NAME[n,2] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 20. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,0] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 21. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,1] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 22. O eixo linear definido em $NT_GEO_AX_NAME[n,2] não foi encontrado em nenhuma cadeia de cinemática relevante.
- 30. A orientação base não foi definida, isto é todos os três componentes do $NT_BASE_ORIENT[n, 0..2] estão em zero.
- 31. A orientação do vetor normal não foi definida, isto é todos os três componentes do $NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2] são zero.
- 32. Os vetores para definição da orientação base ($NT_BASE_ORIENT[n, 0..2]) e o vetor de base normal ($NT_BASE_ORIENT_NORMAL[n, 0..2]) são paralelos.
- 40. O primeiro e o segundo eixo de orientação de uma transformação são paralelos.
- 41. O segundo e o terceiro eixo de orientação de uma transformação são paralelos.
- 42. Nenhum eixo de orientação foi definido (uma transformação requer pelo menos um eixo de orientação).
- 43. Transformação de 3 eixos inválida: os eixos de orientação não são verticais ao plano criado pelos dois eixos geométricos.
- 50. Menos que dois eixos geométricos são definidos para uma transformação ou uma transformação de inclinação de eixos.
- 51. Nem todos os três eixos geométricos são definidos para uma transformação com mais de um eixo de orientação.
- 60. Eixos geométricos 1 e 2 são paralelos.
- 61. Eixos geométricos 1 e 3 são paralelos.
- 62. Eixos geométricos 2 e 3 são paralelos.
- 65. Os 3 eixos geométricos estão em um plano.

- 100. O número máximo de elementos de cinemática (total de eixos lineares, eixos rotativos e elementos constantes) foi excedido. A sequência de elementos constantes em uma cadeia que não são interrompidos por um eixo, conta como apenas um eixo.
  Um máximo de 15 elementos cinemáticos são permitidos para uma transformação.
- 101. O número máximo de eixos rotativos em uma cadeia cinemática para a definição de uma transformação foi excedido.
- 103. O número máximo de elementos em uma definição de uma cadeia cinemática para todas as ferramentas foi excedido.
- 104. O número máximo de elementos em uma definição de uma cadeia cinemática para a área de trabalho foi excedido.
  No máximo 6 eixos rotativos são permitidos para uma transformação.
- 10000. Eixos rotativos redundantes não válidos. Apenas um eixo redundante é permitido para transformação. Este eixo rotativo deve ser o primeiro eixo de uma cadeia cinemática.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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 1º parâmetro
0x00 memória volátil (interna)
0x01 memória volátil

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

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

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

Definições: O comportamento do reset dos grupos G 6 e 8 foram previamente definidos MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK Bit4 e Bit5. Estes parâmetros são agora definidos em MD20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.
A fim de poder tratar, de forma compatível, back-ups de dados 'antigos', retiram-se os valores 'antigos' do MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK e coloca-se no MD20152 $MC_GCODE_RESET_MODE.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: -

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

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

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

4630 Módulo de manivela inválido para a manivela %1

Parâmetros: %1 = Módulo de manivela

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A referência necessária para a configuração de manivelas PROFIBUS 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.

Correção: Configurar o dado de máquina MD11351 $MN_HANDWHEEL_MODULE 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

Definições: 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.

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

Correção: Configurar para a respectiva manivela PROFIBUS 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 da manivela PROFIBUS para a manivela %1 não foi encontrado

Parâmetros: %1 = Nônio número

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
O endereço lógico básico indexado através do dado de máquina $MN_HANDWHEEL_MODULE do slot de manivela PROFIBUS no array de dado de máquina $MN_HANDWHEEL_LOGIC_ADDRESS[] não foi encontrado na atual configuração de HW no Step7.

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

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

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.

Definições: A requisição de comunicação (troca de dados entre NCK e HMI p. ex.: carregamento de um programa de peças NC) não pode ser executado devido à falta de memória. Razão: existem muitos comandos de comunicação em paralelo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Reduzir o número de tarefas de comunicação paralelas ao tempo ou aumentar o MD10134 $MN_MM_NUM_MMC_UNITS
- Reiniciar a tarefa de comunicação.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Nenhuma medida de solução possível - a operação que gerou a mensagem de erro deve ser repetida. A exibição do alarme é cancelada com Cancel.

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

6000 Memória reorganizada com os dados de máquina Standard

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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 (2º 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: 1º módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD2 - usuário: 2º módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD3 - usuário: 3º módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, NCK global
- _N_NC_GD4 - usuário: 4º módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, NCK global
- _N_NC_GD5 - usuário: 5º módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, NCK global
- _N_NC_GD6 - usuário: 6º módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, NCK global
- _N_NC_GD7 - usuário: 7º módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, NCK global
- _N_NC_GD8 - usuário: 8º módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, NCK global
- _N_NC_GD9 - usuário: 9º 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: 1º módulo GUD determinado pelo _N_SGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD2 - usuário: 2º módulo GUD determinado pelo _N_MGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD3 - usuário: 3º módulo GUD determinado pelo _N_UGUD_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD4 - usuário: 4º módulo GUD determinado pelo _N_GUD4_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD5 - usuário: 5º módulo GUD determinado pelo _N_GUD5_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD6 - usuário: 6º módulo GUD determinado pelo _N_GUD6_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD7 - usuário: 7º módulo GUD determinado pelo _N_GUD7_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD8 - usuário: 8º módulo GUD determinado pelo _N_GUD8_DEF, específico de canal
- _N_CHc_GD9 - usuário: 9º 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.

Correção: 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 - memória foi reorganizada

Definições: Foram alterados dados de máquina que determinam a divisão da memória do usuário NC. O gerenciador de dados reestruturou a memória de acordo com os dados de máquina colocados.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção:
- 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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)

Definições: 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.

Correção: - 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.º. do comando
%3 = Parâmetro de confirmação CLP
%4 = Código do erro

Definições: No atual contexto, o comando mencionado foi respondido pelo PLC com uma confirmação inválida. Para "Número de comando" foram definidas as seguintes associações:
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.
Exemplo: O parâmetro 4 da mensagem de alarme é = 10. Não foi definida a reserva de um alojamento intermediário para o movimento assíncrono de ferramenta. No exemplo dado o parâmetro é ignorado pelo NCK. Outras possíveis causas para o alarme: Não é possível executar a troca de ferramentas definida pelo comando. O alojamento de magazine mencionado no parâmetro reclamado não existe no magazine.
O 3º parâmetro - a identificação do erro - oferece uma descrição mais detalhada sobre o alarme. Significados:
- 0 = não definido
- 1 = estado não permitido no momento ou recepção de estado indefinido do PLC
- 2 = nº de aloj. de origem ou de destino não conhecido no magazine
- 3 = não definido
- 4 = nº de aloj. de origem ou de destino não é o destino final no comando de movimento de ferramenta
- 5 = não definido
- 6 = nº de aloj. de origem ou de destino não conhecido no magazine para troca de ferramentas
- 7 = comentário de PLC com dados inconsistentes: ou os endereços de magazines são inconsistentes no VDI ou o comando NCK difere da confirmação do PLC ou ambos
- 8 = comentário de PLC com dados inconsistentes: durante a rejeição a ferramenta rejeitada foi descarregada de forma assíncrona. O NCK não pode executar uma nova seleção.
- 9 = Comentário PLC com dados inconsistentes: os dados de confirmação de comando pretendem trazer uma ferramenta até um alojamento já ocupado 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 = A ferramenta carregada é um Multitool. O PLC não deve confirmar a posição de Multitool predefinida pelo NCK com outro valor.

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

Correção: 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 = Nº do comando

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção:
- 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.

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

Definições: 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.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

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

Definições: 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.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

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

Definições: 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.

Correção: Serve apenas de informação. Usuário decide o que fazer.

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

Definições: 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.

Correção: Serve apenas como informação. Usuário decide o que fazer.

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

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC 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.

Correção: - 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

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC 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.

Correção: - 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 MMC enviou o comando para o movimento: verificar se o comando da MMC 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

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC 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.

Correção: - 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)

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: O comando desejado para o movimento da ferramenta, iniciado pela MMC 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.

Correção: - 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.

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: - 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.

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O comando não pode ser programado devido a uma falta de habilitação ou ativação.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - Verifique se o dado do magazine ($TC_MPP1) foi corretamente programado.
- 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças

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

6464 **[Canal %1:] Bloco %2 Comando '%3' não pode ser programado para a ferramenta atual '%4'**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Comando programado
%4 = Tipo de distância codificada

Definições: $TC_MTPPL pode apenas ser programado caso $TC_MTP_KD tenha valor 2.
$TC_MTPPA pode apenas ser programado caso $TC_MTP_KD tenha valor 3.

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

Correção: 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

Definições: 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 MMC, FIFO, programas NC...

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ajuste o tamanho da memória buffer (MD18230 $MN_MM_USER_MEM_BUFFERED) ou incremente o espaço de memória buffer disponível, p.ex.: descarregando programas de usinagem não utilizados, ou reduzindo o anel circular de memória. Veja $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

Definições: 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 MMC, arquivos FIFO, programas NC...

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Apagar ou descarregar arquivos (p.ex. programas de peça) ou
- aumentar MDMD18320 $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM.

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

Definições: O dado de máquina MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES estabelece a quantidade de arquivos de protocolo para os usuários da protocolagem. Mas são usados mais do que o configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Elevar o dado de máquina MD18370 $MN_MM_PROTOC_NUM_FILES

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

6530 Há muitos arquivos em um único diretório

Definições: O número dos arquivos em um diretório da NCK atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- No referido diretório, apagar, ou descarregar arquivos (tais como programas de peça), ou
- aumentar MD18280 $MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR.

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

6540 Há muitos diretórios na memória do NC

Definições: O número de diretórios no sistema de arquivos do NC (parte da memória de NC) atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Apagar, ou descarregar diretório (p.ex. workpiece), ou
- Aumentar MD18310 $MN_MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM

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

6550 Há muitos subdiretórios na memória

Definições: O número dos subdiretórios num diretório da NCK atingiu o limite máximo.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- No referido diretório, apagar , ou descarregar subdiretórios ou
- aumentar MD18270 $MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR

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

6560 Formato de dados não permitido

Definições: 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. Neste caso, repartir o bloco do programa de peça.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Especificar que o arquivo contém dados binários (p.ex. pela extensão: BIN)

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

6570 Memória do NC está cheia

Definições: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. Não é possível executar o trabalho. Foram criados, na DRAM, demasiados arquivos de sistema.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Partir com menos processos de 'Execução externar'.

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

6580 Memória do NC está cheia

Definições: O sistema de arquivos DRAM da NCK está cheio. O trabalho não pode ser executado. Foram carregados muitos arquivos.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)

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

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Usuário está cheio. O pedido não pode ser executado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: 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

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Fabricante de máquina está cheio. O pedido não pode ser executado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: 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

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área Sistema (Siemens) está cheio. O pedido não pode ser executado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Deletar ou descarregar os arquivos (p. ex. programas de peças)
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

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área TPM (temporário) está cheio. O pedido não pode ser executado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: 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

6585 O limite de memória externa do NC foi alcançado

Definições: O sistema de arquivos DRAM da área externa (execução a partir de uma unidade externa) está cheio. O pedido não pode ser executado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Carregar os arquivos a executar explicitamente no NCK.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

6693 Arquivo %1 perdido

Parâmetros: %1 = Nome do arquivo
Definições: 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.

Correção: Salve o arquivo novamente.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

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

Definições: 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.

Correção: 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

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

Definições: 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.

Correção: 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.

8000 [Canal %1:] Opção 'Rotinas de interrupção' não foi selecionada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Para ativar as rotinas de interrupção e a saída rápida do contorno, são necessários os sinais de entrada rápidos da NCK. Esta função não se encontra no versão básica e pode ser instalada sempre que necessário.

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

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado. Não utilize entradas rápidas de interrupção, ou entre em contacto com o fabricante da máquina para a instalação deste complemento.

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

Definições: 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.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. A soma de todos eixos que foram configurados através do MD20070 $MC_AXCONF_MACHAX_USED específico de canal não pode exceder o número máximo de eixos (dependendo da configuração -> verificar opcional, versão básica: 4 eixos).
Favor também observar a informação relacionada com a definição de eixos/fusos auxiliares.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8024 Opção 'Ativação de mais de %1 magazines' não definida

Parâmetros: %1 = Número de magazines permitido

Definições: Não foi definida a opção para ativação de vários magazines

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

Correção: 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 'Advanced Surface' não está configurado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: 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.

Correção: 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.

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

Definições: A opção para a quantidade dos eixos a serem interpolados não confere com a quantidade dos eixos programados na unidade de interpolação.

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

Correção: Opção: "Interpolação com mais de 4 eixos"(o número de eixos permitidos pode ser configurado nessa opção) ou programar em programa de peças tantos eixos quanto corresponderem a configuração do controle.

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

Definições: 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.

Correção: 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 Opção 'Ativação de APC/Número de filtros de setpoint de corrente' não definida

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: Foi colocado um dado de máquina que está bloqueado por um opcional.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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 cancelado, opcional correspondente é insuficiente

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

Definições: Todos os eixos selecionados no dado de máquina do opcional estão sendo usados. Nos dados de máquina de eixos indicados, estão selecionadas funções de segurança para uma quantidade muito grande de eixos.
O alarme pode ser reprogramado no MD11412 $MN_ALARM_REACTION_CHAN_NOREADY (canal não 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.

Correção: --

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8044 Opção para tempo de ciclo IPO %1 não foi ativada

Parâmetros: %1 = Tempo de ciclo IPO ilegal

Definições: O opcional para ativação do tempo de ciclo de %1 ms não foi ativado.
OpcionalTempo de ciclo definido
- Opção livre>= 8ms
- 1º passo>= 6ms
- 2º passo>= 4ms
- 3º passo>= 2ms
- 4º passo< 2ms

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

Correção:
- Comprar o opcional
- Aumentar o tempo de ciclo IPO (p.ex.: via MD10070 $MN_IPO_SYSCLOCK_TIME_RATIO)

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

8051 Opção 'Manivela no Profibus' não foi habilitada

Definições: A opção para operar manivelas no Profibus não foi habilitada.

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

Correção: Habilitar a opção 'Manivela no Profibus'.

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
Definições: Foi definida uma ou mais opções, mas nenhuma License Key foi especificado para comprovar a aquisição dos opcionais.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/licence 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
Definições: Foi ativada uma ou mais opções que não foram licenciadas através do License Key especificado.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Gerar uma chave de licença na Internet, no http://www.siemens.com/automation/licence 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

Definições: O License Key foi introduzido incorretamente pelo menos três vezes. Antes da próxima introdução é necessário um POWER-ON.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: 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

Definições: Para operar um software de sistema restrito de exportação é necessário o uso de um cartão CompactFlash especial, e também de um License Key especial.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Certifique-se de que o cartão CompactFlash correspondente está disponível no comando numérico. Gere um novo License Key para o software de sistema restrito de exportação através da Internet sob o endereço http://www.siemens.com/automation/licence e especifique este na área de operação "Colocação em funcionamento", pela função (HSK) "Licenças".
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

Definições: - 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: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

Definições: - 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

8120 [Canal %1:] Bloco %2 eixo escravo/fuso %3 acoplamento genérico %4 necessário

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número de bloco
%3 = Eixo escravo
%4 = String

Definições: O nível de opção é insuficiente para a função desejada. Possíveis causas:
Foram criados mais acoplamentos do que o permitido.
O número de eixos mestres foi excedido para um ou mais acoplamentos.
O escopo de funcionamento de um ou mais acoplamentos não foi habilitado.

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

Correção: Adquirir nível de opção suficiente.
Reduzir o número de acoplamentos simultâneos ativos.
Reduzir o número de eixos mestres por acoplamento ou utilizar somente o escopo de funções habilitado.

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

9000 Manivela %1 falhou

Parâmetros: %1 = Nônio número

Definições: Apenas para PROFIBUS/PROFINET:
A manivela PROFIBUS falhou.

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

Correção: Restabelecer a conexão com a manivela PROFIBUS.

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

Definições: 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.

Correção: 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.

10208 [Canal %1:] Continue o programa com início de ciclo

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - NC-Start

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

10225 [Canal %1:] Comando recusado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: O canal recebeu um comando que não pode ser executado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Pressionar a tecla RESET

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

10299 [Canal %1:] Função Auto-Repos não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Foi selecionada no canal indicado, a função (modo de operação) Auto-Repos que não está implementada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Apenas uma informação.

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

10600 [Canal %1:] Bloco %2 função auxiliar durante o corte de roscas ativo

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

Definições: No bloco para corte de roscas está programada uma função auxiliar.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Podem ocorrer erros sequenciais se o percurso de usinagem do bloco de rosca for demasiado curto e nos outros blocos subseqüentes (blocos de rosca), nos quais não pode haver uma parada na usinagem.
Possíveis medidas de Correção:
- Programar um percurso mais longo e/ou uma velocidade de usinagem mais baixa.
- Colocar a função auxiliar em um outro bloco (setor do programa).

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: No programa de peça, reduzir a rotação do fuso, aumentar o passo de rosca ou o comprimento da trajetória.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir, no programa de peça, a diminuição do passo de rosca ou o comprimento da trajetória.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: O eixo especificado está sobre o limite de fim de curso de software indicado

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

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 -)

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: Durante o modo de operação JOG o eixo especificado alcança o limite da área de trabalho.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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 -)

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: Em modo JOG o eixo indicado alcança o limite da área de trabalho específico de coordenadas.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O eixo escravo gantry excedeu o limite de aviso preestabelecido no MD37110 $MA_GANTRY_POS_TOL_WARNING.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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 <StartSynchronisationGantry/> (Início de sincronização Gantry).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: O alarme é suprimido com MD37150 $MA_GANTRY_FUNCTION_MASK Bit2 = 1.

Reação: Visualização de alarme.
Correção: --
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
Definições: 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.
Correção: 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: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Assegurar através de outras medidas, que o movimento dos eixos geométricos, incluindo o movimento adicional não ultrapasse as áreas de proteção (o aviso surge de qualquer modo) ou excluir os 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

Definições: 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.

Correção: É possível passar pela área de proteção com o envio de um sinal de liberação pelo 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

Definições: 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.

Correção: É possível passar pela área de proteção com o envio de um sinal de liberação pelo 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 -)

Definições: 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.

Correção: 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 -)

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10720. O alarme 10722 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.
Veja também as instruções de diagnóstico, alarme 10720.

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

Correção: 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.

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

Definições: 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.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10721. O alarme 10723 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do fim de curso de software. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.
Veja também o manual de diagnóstico, alarme 10721.

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

Correção: 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.
Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Controlar os dados de máquinaMD36100 $MA_POS_LIMIT_MINUS/MD36120 $MA_POS_LIMIT_MINUS2 e MD36110 $MA_POS_LIMIT_PLUS/MD36130 $MA_POS_LIMIT_PLUS2 para o fim de curso de software.
Controlar os sinais de interface específicos de eixo: DB380x DBX1000.3 / .2 (2ª chave fim de curso de software Mais/ Menos) se a 2ª chave fim de curso de software foi selecionada.
Controlar o deslocamento de ponto zero momentaneamente ativo através do atual frame.
Além disso devem ser verificados os deslocamentos externos de ponto zero, movimentos sobrepostos ($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.

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 -)

Definições: 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.

Correção: 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 -)

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho, então será gerado este alarme.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10730. O alarme 10732 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do limite da área de trabalho. 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.

Correção: 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

Definições: 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.
Quando o bit de dado de máquina MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit11=1, será emitido este alarme ao invés do alarme 10731. O alarme 10733 oferece uma opção extra de diagnóstico para violação do limite da área de trabalho. A condição para habilitação é a presença do arquivo de alarme ALUN* na HMI.

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

Correção: 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

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico das coordenadas, então será gerado este alarme.

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

Correção: 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

Definições: Se durante o processamento dos blocos for detectado que o percurso programado do eixo indicado viola o limite da área de trabalho específico das coordenadas, então será gerado este alarme.
O alarme é ativado durante o processamento dos blocos de aproximação ou blocos restantes no REPOS.

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

Correção: 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

Definições: Entre o bloco WAB e o bloco, o qual determina a tangente de aproximação e de afastamento, não podem estar programados mais blocos que os especificados pelo dado de máquina 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Alterar o programa de peça. Remova o valor de posição do eixo de avanço do bloco WAB ou no bloco seguinte, ou programe um valor de posição dentro do plano de usinagem no bloco 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Alterar o programa de peça. As seguintes alterações são possíveis:
- Indique o ponto final no plano de usinagem no bloco WAB.
- Ative a compensação de raio de corte (efetiva somente para G140, não para G143).
- Estabeleça explicitamente a direção de retração com G141 ou com G142.
- Execute a retração em linha reta em vez de um círculo.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Antes de se chamar CRC 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

Definições: 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.

Correção: 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 eqüidistâncias podem ser prolongadas ou que blocos intermediários podem ser inseridos, resultando sempre em uma intersecção.
Aumentar o número de blocos de deslocamento de leitura antecipada através do dado de máquina MD20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS (Valor padrão: 3), onde o esforço de processamento aumenta juntamente com o tempo de ciclo do bloco.)

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

10752 [Canal %1:] Bloco %2 estouro do buffer do bloco local durante a compensação do raio de corte

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

Definições: A correção do raio de corte tem de memorizar em buffer um número variável de blocos intermediários, para poder calcular para cada bloco NC uma trajetória da equidistante. O tamanho do buffer não pode ser facilmente definido. Depende do Número do bloco sem comandos de posicionamento no plano de compensação, do número de elementos de contorno a ser incluído e também da forma de curvatura nas interpolações Spline e Polinomiais.
O tamanho do buffer é estabelecido pelo sistema e não pode ser alterado através de MD.

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.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de service autorizado.
- Reduzir o tamanho do buffer que foi ocupado devido a alterações no programa NC.
- Evitando-se:
- Blocos sem informação de posicionamento no plano de compensação
- Blocos com elementos de contorno que apresentam curvaturas variáveis (p.ex. elipses) e com raios de curvatura menores do que o raio de correção (estes blocos são divididos em vários sub-blocos).
- Reduzir o número dos blocos encontrados para a monitoração de colisão (MD 20240 $MC_CUTCOM_MAXNUM_CHECK_BLOCKS)

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 alteração do plano de compensação não é possível com a correção do raio de corte ativa

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

Definições: Para se poder mudar o plano de compensação (G17, G18 ou G19) é necessário cancelar a seleção anterior da correção do raio de corte com G40.

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.

Correção: No programa de peças deve ser incluído um bloco intermediário com a anulação da seleção da correção. Depois da mudança de plano a correção do raio de corte deve ser selecionada em um bloco de aproximação com interpolação linear.

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

Definições: 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.

Correção: 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.

10760 [Canal %1:] Bloco %2 eixo helicoidal não paralelo à orientação da ferramenta

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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 pode ser cancelado com o dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK bit1 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - 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.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

10765 [Canal %1:] Bloco %2 compensação 3D do raio de corte não é possível

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

Definições: Este alarme surge quando se tenta ativar a compensação 3D do raio de corte, apesar da opção necessária não existir no comando.

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.

Correção: A opção não pode ser ativada através da alteração dos dado de máquina, porque o código necessário não existe fisicamente.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa da peça
Na seleção do G41/42 , os eixos envolvidos devem ser reconhecidos como GEOAX no canal .É possível programar por GEOAX() ou G91 G0 X0 Y0 no bloco com 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

Definições: 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.

Correção: - Alterar programa de peças.
- Alterar dado de máquina.
- Verificar se está selecionado SBL2. Com SBL2, é gerado um bloco a cada linha do programa de peça, fazendo com que o número possível de blocos vazios entre dois blocos de posicionamento possa eventualmente ser 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

Definições: 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.

Correção: - Continuar a usinagem com CANCEL e START.
- Alterar o programa de peça.
- Colocar o dado de ajuste SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE em 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

Definições: Uma troca de ferramenta no qual um corretor (diferença entre o centro da aresta e o seu ponto de referência) se altera, é somente permitida em linha e em blocos polinomiais.
É permitido em blocos circulares, blocos de envolvente e em blocos que incluam rotações polinomiais com máximo grau permitido p/ numerador 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.

Correção: - Continuar a usinagem com CANCEL e START
- Alterar o programa de peça
- Ajustar o dado SD42480 $SC_STOP_CUTCOM_STOPRE para FALSE.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: O ângulo está ausente no segundo bloco na programação de duas linhas retas mais especificação de ângulo. Este erro pode somente ocorrer se um ângulo foi programado no bloco seguinte, mas não há nenhuma programação de eixos que pertencem ao plano ativo neste bloco. A causa deste erro pode também ser devido a intenção de se programar uma simples linha reta com um ângulo, no bloco anterior. Neste caso, exatamente um eixo do plano ativo deve se 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: Durante a programação de uma linha reta, ambas as posições do plano ativo e também de um ângulo são especificadas (a posição do ponto final é especificada em excesso), ou a posição da coordenada programada não pode atingir o ângulo declarado. Se um contorno consistindo de 2 linhas retas com especificação de ângulo está para ser programado, é possível declarar as duas posições dos eixos do plano e um ângulo, no segundo bloco. O erro pode também ocorrer se, devido a um erro de programação, o bloco seguinte não puder ser interpretado como primeiro sub-bloco deste contorno. Um bloco é interpretado como o primeiro bloco de um contorno de dois blocos se um ângulo, mas não um eixo do atual plano selecionado, for programado, e se o bloco ainda não é o segundo bloco 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

10800 [Canal %1:] Bloco %3 eixo %2 não éum eixo geométrico

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

Definições: Em uma transformação ativa ou em um Frame com uma componente rotativa são necessários os eixos geométricos para a preparação do bloco. Se um eixo geométrico foi processado anteriormente como eixo de posicionamento, permanece no status 'eixo de posicionamento' até ser programado de novo como eixo geométrico.
Através do movimento POSA , para além dos limites dos bloco não se consegue detectar no pré-processamento se o eixo já atingiu a sua posição de chegada quando o bloco é processado. Tal, é uma condição importante para o cálculo da componente ROT de um Frame ou eventualmente de uma transformação.
Se eixos geométricos são utilizados como eixos de posicionamento, não pode:
1. Especificar qualquer rotação no frame geral atual.
2. Selecionar qualquer transformação.

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

Correção: Após selecionar uma transformação ou um frame, deve-se programar novamente o eixo geométrico operando como eixo de posicionamento (p.ex. depois de WAITP), a fim de reverter o status para 'eixo geométrico'.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Foi programado um avanço por rotação para eixos de contorno e sincronização ou para um eixo/fuso. No entanto não se encontra disponível o eixo circular/fuso, do qual deve derivar o avanço.

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

Correção: Corrigir o programa de peças ou corrigir o dado de ajuste SD43300 $SA_ASSIGN_FEED_PER_REV_SOURCE

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

10870 [Canal %1:] Bloco %2 Nenhum eixo transversal definido para velocidade de corte constante

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Este alarme é enviado, se pelo menos um dos blocos relevantes, na inserção de raios ou chanfros, é tão pequeno que o elemento de contorno a ser inserido deve ser reduzido contra o 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

10912 [Canal %1:] Bloco %2 pré-processamento não está sincronizado com o processamento principal de forma segura

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

Definições: O percurso da curva não pode ser calculado previamente de forma segura. A razão para isto é que os eixos envolvidos na transformação estão sendo operados como eixos de posicionamento, ou devido ao pólo de transformação ser circunavegado excessivamente pela curva.
A partir deste bloco é efetuado o controle de velocidade no processamento principal. Este é mais conservador que no cálculo prévio. A função lookahead é desativada. Caso não seja possível a transferência do controle de velocidade para o processamento principal, o processamento do programa de peças será abortado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma ação é normalmente necessária. No entanto, o controle de velocidade opera de forma mais eficiente, se o programa de peças for alterado.
- Caso um pólo de transformação seja circunavegado várias vezes pela curva, é recomendável subdividir o bloco em partes menores.
- Se a causa é o eixo de posicionamento, deve-se verificar se o eixo também pode ser operado como eixo da trajetória. A desativação do lookahead mantém-se até que o pré-processamento possa partir novamente das condições definidas (p.ex. com a mudança JOG ->AUTO, troca de ferramentas ou de ângulo de corte).

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

10913 [Canal %1:] Bloco %2 perfil de avanço negativo é ignorado

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

Definições: O perfil de avanço dado é em parte negativo. No entanto, não é permitido um avanço negativo da trajetória. O perfil de avanço é ignorado. O bloco de avanço especificado e o valor são tomados quando do deslocamento do bloco todo.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma ação é geralmente necessária. No entanto, a mensagem de alarme indica a existência de uma programação incorreta, que deverá ser eliminada.

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

Definições: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado. As seguintes causas podem ser atribuídas ao erro indicado, no caso de transformação TRANSMIT: Uma área (circular) existe em torno do pólo onde o posicionamento não é permitido. Esta área é criada pelo fato de que o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado próximo ao pólo.
A área é definida por:
- Dado de máquina (MD24920 $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL...)
- Compensação ativa de comprimento da ferramenta (veja $TC_DP...) Se a compensação do comprimento da ferramenta é levada em consideração nos cálculos, depende do plano de trabalho selecionado (veja G17 ...)
- A maquina para antes do bloco com falha.

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

Correção: Corrigir o programa de peças. Corrigir o valor incorreto da compensação de comprimento da ferramenta.

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

10915 [Canal %1:] Bloco %2 Problema Prep no LookAhead (módulo %3, identificação %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Definições: A memória parametrizada é insuficiente para poder operar o LookAhead em modo ampliado.

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.

Correção: Alterar a parametrização. Aumentar a memória de trabalho. Utilizar o LookAhead Standard.
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 Prep no LookAhead (módulo %3, identificação %4)

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Identificação de módulo
%4 = Código do erro

Definições: A memória parametrizada é insuficiente para oferecer um perfil de velocidade de percurso ideal. O perfil criado é menos regular do que ele mesmo permite.

Reação: Reação local ao alarme.
Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Alterar a parametrização. Aumentar o IpoBuffer.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Não se conseguiu executar a função de cálculo do comprimento de arco com a precisão exigida.

Reação: Visualização de alarme.
Visualização de advertência.

Correção: Não se conseguiu executar a função de cálculo do comprimento de arco na interpolação polinomial ativa, com a precisão exigida. Será necessário aumentar o MD20262 $MC_SPLINE_FEED_PRECISION, ou reservar mais memória para a representação dos polinômios dos comprimentos de arcos. Por meio do MD28540 $MC_MM_ARCLENGTH_SEGMENTS é especificada a quantidade dos segmentos de polinômio que podem ser utilizados por bloco, para aproximar a função de comprimento de arco.

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

10960 [Canal %1:] Bloco %2 COMPCURV/COMPCAD e correção de raio não podem ser utilizados simultaneamente

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

Definições: Os tipos de compressores COMPCURV e COMPCAD não podem ser utilizados simultaneamente com a correção de raio de corte. Com a correção de raio de corte pode ser ativado apenas o tipo de compressor COMPON.

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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

10962 [Canal %1:] Bloco %2 função %3 não é possível com correção de trajetória

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome da função

Definições: Com esta versão de software, a função descrita pelo alarme pode ainda ser utilizada junto com correção de raio. Modificar o programa de peças ou atualizar a versão a versão de software.

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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Acionar a tecla NC-Stop e com a Softkey PROGRAMM KORREKT. 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 que as funções são do tipo não modal.

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

Definições: 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.

Correção: 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 não modal, 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.

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 bloco

Definições: 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.

Correção: 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 bloco de texto fonte

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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: 1º ao 4º grupo G
Funções G não determinantes de sintaxe: 5º ao enésimo grupo G

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: A gramática deste bloco é violada no ponto indicado no texto. A causa exata não pode ser indicada com precisão, pois existem muitas possibilidades de erro.
Exemplo 1:
N10 IF GOTOF ... ; falta a condição para o salto!
Exemplo 2:
N10 DEF INT VARI=5
N11 X VARI ; falta a operação para as variáveis X e VARI

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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)

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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/s² ; pol/s²]
9 Aceleração angular [rev/s²]
10 Jerk angular ou linear
11 Jerk linear [m/s³ ; pol/s³]
12 Jerk angular [rev/s³]
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 [kgm²]
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 [cm³]
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/rev² ; pol/rev²]

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 fonte

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 bloco fonte

Definições:
- 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: As variáveis do tipo Frame não podem ser inicializadas durante a definição. Exemplo: DEF FRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Da mesma forma, não podem ser programado nenhum valor default para eixos durante a inicialização de campo através de SET no processamento do programa.
Uma instrução REDEF com PRLOC somente é permitida para dados de ajuste,
mas não para dados de máquina ou variáveis.

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

Correção: Executar a inicialização em um bloco separado, na parte de execução do programa: DEF FRAME LOCFRAME LOCFRAME = CTRANS(X,200)
Na aplicação para variáveis de eixos:
Substituir 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
Se REDEF ... INIRE, INIPO, INICF, PRLOC altera o comportamento de uma GUD, LUD etc., então o dado de máquina MD11270 $MN_DEFAULT_VALUES_MEM_MASK deve ser igual à 1.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 4º elemento é endereçado com o índice [1,3] (Os índices começam por zero).
Definição da array: Verificar o tamanho da array. O 1º dígito reproduz o número dos elementos na primeira dimensão (número de linhas), o 2º 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O símbolo a definir ou o destino de salto indicado tem um nome maior que os 32 caracteres permitidos.

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

Correção: 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 32 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 direito de acesso %3 não permitido

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

Definições: A autorização de acesso desejada, programada com a palavra-chave REDEF, não foi definida. O nível de proteção desejado encontra-se ou fora da área de valores permitida ou a alteração do nível de proteção não é permitida.
(A instrução REDEF só é executável em blocos INITIAL_INI, no SINUMERIK 840D, P1 (6/94)).
Apenas é possível proceder à alteração do nível de proteção quando:
1. o nível de proteção atual for igual ou superior ao previamente estabelecido e
2. o novo nível de proteção se encontra abaixo do originalmente estabelecido.
Os valores numéricos maiores correspondem aos níveis de proteção inferiores. Os 4 níveis inferiores (de 7 a 4) correspondem às posições da chave de proteção - os 4 níveis superiores estão ligados às 4 palavras chave.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 indefinido ou opção/função não ativada

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

Definições: O denominador indicado não foi definido antes da sua utilização.
Macro: a palavra-chave, a ser definida com a instrução DEFINE ... AS ..., está ausente em um dos arquivos:
_N_SMAC_DEF
_N_MMAC_DEF
_N_UMAC_DEF
_N_SGUD_DEF
_N_MGUD_DEF
_N_UGUD_DEF
Variável:falta a instrução DEF
Programa:falta a declaração PROC
A palavra T não pode ser interpretada no modo ISO 2,
$MN_EXTERN_DIGITS_TOOL_NO e $MN_EXTERN_DIGITS_OFFSET_NO são 0.

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

Correção: 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
- verificar opções. 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.

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

Definições: 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.

Correção: - 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.

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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)
- ou definir o bit de dados de máquina para o procedimento pré-definido no MD11754 $MN_COUPLE_CYCLE_MASK em 0 para que o procedimento pré-definido possa ser executado novamente

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

Definições: O identificador não foi definido para este sistema.

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

Correção: 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.

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 valores dentro da gama de valores dos diversos tipos de dados, ou se necessário, utilizar um outro tipo, para aumentar a área de dados, p. ex. INT -> REAL.
Tipo de variávelCaracterística Área de valores
- REAL: Propriedade :Números fracionários com ponto decimal ± (2-1022-2+1023)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinal ± (231-1)
- BOOL: Propriedade: Valor verídico TRUE, FALSE 0,1
- CHAR: Propriedade: 1 Caracter ASCII, faixa de valor: 0 - 255
- STRING: Propriedade: Sequência de caracteres (máx. 100 valores): 0 - 255
- AXIS: Propridade: Endereços de eixo, faixa de valores: apenas nomes de eixos
- FRAME: Propriedade: Indicações geométricas, faixa de valores: Como percurso dos eixos

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

Definições: 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.

Correção: 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.

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.

Definições: 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 1:
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)
A operação é possível se a seguinte mudança é feita:
WHENEVER $AA_IM[X] > $A_INA[1] DO ...
Exemplo 2:
WHENEVER ... DO $AC_MARKER[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X
Melhoria:
WHENEVER ... DO $AC_PARAM[1]=$AA_IM[X]-$AA_MM[X]

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

Correção: Alterar programa de peças: Utilizar variáveis do mesmo tipo.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: - 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Alterar 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

Definições: No dado de máquina MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES é definido o número de bloco de dados globais do usuário.
Neste caso, o _N_SGUD_DEF corresponde ao bloco 1, _N_MGUD_DEF ao bloco 2, _N_UGUD_DEF ao bloco 3, _N_GUD4_DEF ao bloco 4, etc.
No diretório _N_DEF_DIR encontra-se um arquivo com definições para dados globais de usuário, cujo número de bloco é maior que o número de blocos indicados no dado de máquina.
O alarme também pode ser causado por um valor zero em um dos dado de máquina MD18120$MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN e pela definição de uma variável com NCK ou CHAN em um dos arquivos de definição GUD.

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

Correção: Por favor, informe o pessoal autorizado/departamento de service. Aumente o dado de máquina MD18118 $MN_MM_NUM_GUD_MODULES.
Ou, se já tiver o valor correto, verifique se MD18120 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_NCK (se uma variável foi definida comatributos de NCK) ou MD18130 $MN_MM_NUM_GUD_NAMES_CHAN (se uma variável foi definida com atributos de canal) estiverem em zero.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o arquivo INI ou o MD e elaborar um novo arquivo INI (via 'upload').

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

12610 [Canal %1:] Bloco %2 O acesso de caractere individual com o parâmetro Call-By-Reference não é possível %3

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

Definições: 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.

Correção: Armazenar temporariamente e transferir os caracteres individuais nas variáveis CHAR definidas por 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

Definições: 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.

Correção: Armazenar temporariamente o caractere individual em variável definida pelo usuário do tipo STRING, processá-la e então salvá-la de volta.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir programa de peças: Criar a função skip com comando IF. Escrever o label isoladamente no bloco antes do bloco da estrutura de comando.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças de forma a que todas as estruturas de comando abertas possam ser concluídas.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças. Se necessário transferir partes 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

Definições: 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 primeiro eixo de canal e no canal 2 é o quinto 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.

Correção: 1. Alterar os dados de máquina. Os denominadores de eixos geométricos e para os eixos de canal devem ser iguais em todos os canais. Exemplo: Os eixos geométricos são designados em todos os canais por X, Y, Z. Em seguida também podem ser programados diretamente em ciclos previamente processados.
PROC BOHRE G1 Z10 F1000 M17 ou
2. Não programar diretamente o eixo no ciclo, mas defini-lo como Parâmetro do tipo Axis. Exemplo: Definição de ciclos:
PROC BOHRE (AXIS BOHRACHSE) G1 AX[BOHRACHSE]=10 F1000 M17
3. Chamada a partir do programa principal:
BOHRE(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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Alterar o programa de peça. Programar 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

Definições: 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.

Correção: Alterar o programa de peças.
Verifique se o comando de linguagem está disponível no modo Siemens. Comutar para o modo Siemens com G290. Programar o comando no bloco seguinte e voltar ao modo linguagem externa no bloco posterior.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: A mistura de ciclos e chamadas de macros em um bloco, ex.: chamada de ciclos com G81 - G89 junto com a macro M no mesmo bloco ou uma chamada de macro G65/G66 junto com macro M no mesmo bloco.
Funções G05, G08, G22, G23, G27, G28, G29, G30, G50.1, G51.1, G72.1, G72.2 (modo ISO) executa também chamada de subrotinas. Somente uma chamada de macro ou de ciclo pode aparecer no mesmo bloco NC.

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

Correção: 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

Definições: 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 Co. 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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.

14000 [Canal %1:] Bloco %2 erro no final do arquivo

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

Definições: 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)

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

Correção: - 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.
Em seguida deverá ser repetida a seleção do programa de usuário.

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

Definições: 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.

Correção: 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.

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

Definições: Programa %3 não pode ser executado, devido ao bloqueio de partida específico do programa estar ativado para este arquivo.

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

Correção: Cancele bloqueio de partida de ciclo específico de programa para o arquivo %3

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

Definições: 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.

Correção: - 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

14008 [Canal %1:] Bloco %2 O comando WRITE grava na memória temporária em / _N_EXT_DIR

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

Definições: Uma peça é processada a partir de uma mídia externa (Função Execução a partir de unidades de leitura externas). Para isso os programas de peça são armazenados temporariamente no diretório /_N_EXT_DIR do NCK. Agora será feita a tentativa de gravação neste diretório temporário através do comando WRITE.
Através do alarme é feita a referência de que estes dados não são armazenados no diretório original no portador de dados externo e serão perdidos na próxima seleção de programa, pois os programas são deletados no diretório / _N_EXT_DIR.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Como destino para o comando WRITE é indicado um diretório que permanece carregado permanentemente no NCK (p. ex. MPF_DIR).
O alarme pode ser omitido com o dado de máquina MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2 Bit0 8.

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

14009 [Canal %1:] Bloco %2 caminho de programa %3 inválido

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = caminho de programa

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Foi excedido o nível máximo de encadeamento de 8 níveis de programa.
A partir do programa principal podem ser chamados subrotinas, que por sua vez podem apresentar mais 7 encadeamentos subseqüentes.
Nas rotinas de interrupção o número máximo de níveis é 4!

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O programa de peças selecionado não se encontra na memória NCK ou tem um nível de acesso para a seleção do programa superior ao estado atual do comando.
Quando este programa foi criado, ele recebeu o nível de proteção corrente do comando NC.
A partir da versão de SW5 não é mais permitido partir um programa com NC-start enquanto ele estiver sendo editado no HMI.

Um alarme será mostrado , se um outro arquivo no qual foi especificado no arquivo de definição , foi selecionado por uma GUD ou definido por uma macro .

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: Na chamada da subrotina através da função M ou T encontrou-se o seguinte conflito:
No bloco referido no Parâmetro %2
- já foi ativada uma substituição da função M ou T
- está ativa uma chamada modal de subrotina
- foi programado um retorno de subrotina
- foi programado um fim do programa de peça
- está ativa a chamada de subrotina M98 (apenas no modo de linguagem ext.)
- a substituição da função T pela programação de uma função D na mesma linha de programa não é possível com TLC (G43/G44) ativo no sistema ISO2.

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

Correção: A substituição de uma função M ou T é possível, em princípio, apenas quando não são executados, retornos ou chamadas de subrotina, devido a outras estruturas de programa. É necessário corrigir o programa de peça de forma adequada.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: - 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.

Correção: 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

Definições: - 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.

Correção: 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

Definições: - 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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 MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST dividido por MD21000 $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)

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

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar MD21000 $MC_CIRCLE_ERROR_CONST e MD21000 $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

Definições: O alarme pode ter as seguintes causas:
- A direção da tangente não está definida para círculo tangencial, porque, p.ex., nenhum bloco de posicionamento foi programado antes do bloco atual. - Nenhum círculo pode ser formado do ponto inicial e final assim como da direção da tangente, porque o ponto final está situado, partindo do ponto inicial, na direção contrária da indicada pela tangente.
- Não é possível formar um círculo tangencial, porque a tangente está localizada perpendicular ao plano ativo.
- No caso especial em que o círculo tangencial muda para uma linha reta, várias rotações 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: Com programação circular, um número negativo de rotações completas foi especificado.

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

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: - 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.

Correção: 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

Definições: 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 bloco.
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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Durante a interpretação do comando ISOOPEN, ISOPRINT ou ISOCLOSE foi detectado um erro, que é descrito detalhadamente pelo código de erro.
Lista dos códigos de erro:
1: O dispositivo externo não pode ser aberto
2: O dispositivo externo não foi configurado
3: O dispositivo externo configurado com caminho incorreto
4: Sem direitos de acesso para dispositivo externo
5: Dispositivo externo já reservado como "exclusivo"
6: Dispositivo externo já reservado como "shared"
8: O número máximo de dispositivos externos excedido
9: A opção para LOCAL_DRIVE não foi criada
10: Programado caminho externo inválido
14: Dispositivo externo não reservado nem aberto
20: Erro durante a gravação no dispositivo externo
21: Erro durante o fechamento do dispositivo externo

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir a parametrização do comando ISOCLOSE, ISOPRINT ou ISOCLOSE. Veja também o MD 10830 $MN_EXTERN_PRINT_DEVICE e o MD 10831 $MN_EXTERN_PRINT_MODE

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

14091 [Canal %1:] Bloco %2 função inválida, índice: %3

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

Definições: Foi programada e/ou ativada uma função que não é permitida no atual contexto do programa. A função de pergunta está codificada no parâmetro "Índice":
Índice == 1: O comando "RET" foi programado no plano do programa principal
Índice == 2: Conflito "Cancelamento de plano"/"Deletar número de execuções" e "GET implícito"
Índice == 3: Conflito de partida de Asup após a ativação da regravação (até P3)
Índice == 4: MD10760 $MN_G53_TOOLCORR = 1 : SUPA/G153/G53 programado em G75
Índice == 5: Comando POSRANGE não programado em ação síncrona
Índice == 6: Comando SIRELAY não programado em ação síncrona
Índice == 7: Comando GOTOF/GOTOB/GOTO com variável de string programada em ação síncrona
Índice == 8: Aplicação COA "Gerador de corte" não está ativa
Índice == 9: Compensação de raio de ferramenta ativa em G75
Índice == 10: Número de níveis muito alto, com RET (...xy) em vários níveis de programa

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

Correção: 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

Definições: 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. O G74 "Aproximação do ponto de referência a partir do programa" foi programado para um fuso. (Somente são permitidos endereços de eixos.)
3. A palavra-chave POS/POSA foi utilizada para um fuso. (Para o posicionamento de fusos devem ser programadas as palavras-chave SPOS e SPOSA.)

4. Se o alarme ocorre com a função "rosqueamento com macho sem mandril de compensação" (G331), então deduz-se a seguinte causa:
- O fuso mestre não está em modo de controle de posição.
- Fuso mestre incorreto
- Fuso mestre sem encoder
5. Foi programado um nome de eixo que não existe, isto é, com o uso de variáveis axiais como índice. Ou ainda foi programado NO_AXIS como índice.
6. Se 14092 é liberado com o alarme 20140 Ações Sincronas: deslocamento do eixo controlado, as seguintes causas são possíveis:
- O eixo já está sendo deslocado pelo programa de NC.
- Um movimento excessivo do eixo foi realizado.
- O eixo esta ativo como eixo de seguimento de acoplamento.
- Uma compensação de interpolação como a compensação de temperatura é ativa para o eixo.

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

Correção:
- 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Durante o andamento do programa, uma atribuição de valores para variáveis ou uma operação aritmética levou ao processamento de dados, de uma maneira que eles têm que ser convertidos em um outro tipo. Essa conversão levaria a que os valores previstos fossem excedidos.
Faixa de valores dos vários tipos de variáveis:
- REAL: Propriedade: Números fracionados com Ponto dec., faixa de valores: ± (2-1022-2+1023)
- INT: Propriedade: Números inteiros com sinal, faixa de valores: ± (231-1)
- BOOL: Propriedade: Valor real TRUE, FALSE, faixa de valores: 0,1
- CHAR: Propriedade: 1 caractere ASCII, faixa de valores:0 - 255
- STRING: Propriedade: Tamanho da sentença (max. 100 valores), faixa de valores: 0 - 255
- AXIS: Propriedade: Endereços dos eixosSomente nome de eixo
- FRAME: Propriedade: Indicações geométricas, faixa de valores: Como trajetória do eixo

Valores previstos para os vários tipos de variáveis
- de REAL para: REAL: sim, INT: sim*, BOOL: sim1), CHAR: sim*, STRING: -, AXIS: -, FRAME: -
- de INT para: REAL: sim, INT: sim, BOOL: sim1), CHAR: if value 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 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
3) Quando existe só 1 caracter
Não é possível converter a partir do tipo AXIS e FRAME dentro do tipo AXIS e FRAME.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças. Caso se tratar de uma introdução, existe a possibilidade de se verificar através da função predefinida ISNUMBER (com o mesmo parâmetro), se a string representa um número.

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

Definições: O retorno do encadeamento de string resulta em uma string que é maior do que o comprimento máximo da string, imposto pelo sistema.

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

Correção: Ajustar o programa de peças. Com a função STRLEN, também é possível saber o tamanho da soma das strings, antes de se efetuar o seu 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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: Não há nenhuma transformação de orientação ativa.
3: A transformação de orientação ativa não foi definida com cadeias cinemáticas.
10: Índice de correção inválido (referência com a posição na cadeia cinemática).
11: Na posição indicada não foi definido nenhum elemento de correção.
12: Não foi definido nenhum elemento de compensação.
13: Os elementos de compensação e de correção são idênticos.
14: Modo de correção desconhecido para o elemento original.
15: Modo de correção desconhecido para o elemento de compensação.
16: Combinação inadmissível de ambos parâmetros de chamada, _CORR_INDEX e _CORR_MODE.
17: O deslocamento fino no elemento original é muito grande.
18: O deslocamento fino no elemento de compensação é muito grande.
19: Nenhum direito de gravação para a dimensão básica do elemento original.
20: Nenhum direito de gravação para a dimensão básica do elemento de compensação.
21: Nenhum direito de gravação para o deslocamento fino do elemento original.
22: Nenhum direito de gravação para o deslocamento fino do elemento de compensação.

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

Correção: Alterar a chamada da função.

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

14108 [Canal %1:] Bloco %2 transformação cinemática e porta-ferramenta ativo ao mesmo tempo.

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

Definições: Transformações definidas com cadeias cinemáticas não podem estar ativas ao mesmo tempo que porta-ferramenta orientável.

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

Correção: Modificar o programa NC

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Informação de posição foi programada para uma posição de eixo mas nenhuma transformação estava ativa.

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

Correção: 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

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

Definições: O código G PTP foi programado para movimento diferente de G0 ou G1.

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

Correção: 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
Definições: Programou-se para um movimento o código G CP ou PTP, sem que esteja ativa uma transformação.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Corrigir o programa
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie 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
Definições: 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.
Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Programar o número válido para o porta-ferramenta ou corrigir o dado de máquina MD18088 $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
Definições: 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.
Correção: Definir o ângulo de rotação em zero ou definir o eixo de rotação 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

Definições: Foi feita uma tentativa de definir uma orientação de ferramenta com o auxílio do Frame ativo com o qual a atual cinemática do porta-ferramenta não pode ser alcançada. Este caso sempre poderá ocorrer quando os dois eixos do porta-ferramenta não estiverem perpendiculares entre si, quando o porta-ferramenta possuir menos que dois eixos rotativos,
ou quando a posição do eixo rotativo programada violar as limitações de eixo correspondentes. Junto ao alame, um código de erro será emitido especificando a causa em detalhes:
O código de erro possui os seguintes significados:
1: 1° eixo rotativo da primeira solução violou o limite inferior
2: 1° eixo rotativo da primeira solução violou o limite superior
10: 2° eixo rotativo da primeira solução violou o limite inferior
20: 2° eixo rotativo da primeira solução violou o limite superior
100: 1° eixo rotativo da segunda solução violou o limite inferior
200: 1° eixo rotativo da segunda solução violou o limite superior
1000: 2° eixo rotativo da segunda solução violou o limite inferior
2000: 2° eixo rotativo da segunda solução violou o limite superior
3: A orientação solicitada não é admitida com a configuração de eixo especificada
Vários código de erro que indicam uma violação dos limites do eixo poderão ocorrer simultaneamente.
Dado que numa violação do limite do eixo é feita a tentativa, através da adição e subtração de múltiplos de 360 graus, de se alcançar uma posição válida dentro dos limites do eixo permitidos, caso isto não seja possível, não está definido se foi violado o limite inferior ou superior do eixo

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

Correção: Modifique o programa (TOABS em vez de TCOFR, ative outro Frame. Troque os dados do toolholder. Troque o nivel G17 -G19).

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.

Definições: 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.

Correção: Alterar o conteúdo dos dados do porta-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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Se a seleção de um porta-ferramenta levar a uma alteração no offset da mesa, deve ser definido um frame básico válido para incluir este deslocamento, ver também dado de máquina 20184 (TOCARR_BASE_FRAME_NUMBER).

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

Correção: Alterar o programa de peça ou o dado de máquina 20184 (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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Uma interpolação linear ou Spline deve estar ativa com MOVT (G0, G1, ASPLINE, BSPLINE,CSPLINE).

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

Correção: Alterar 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

Definições: 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.

Correção: Alterar 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

Definições: 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.

Correção: Alterar o dado de máquina MD20380 $MC_TOOL_CORR_MODE_G43G44 ou o programa de peça

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

14162 [Canal %1:] Bloco %2 Erro %3 durante a ativação da função CUTMOD

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Código de erro

Definições: Durante a ativação da função CUTMOD ocorreu uma falha. O tipo de falha é determinado de forma mais detalhada através do número do código de erro:
Código de erro
1 Para a ferramenta ativa não foi definido nenhum sentido de corte válido.
2 Ambos ângulos de corte (ângulo livre e ângulo do suporte) da ferramenta ativa são zero.
3 O ângulo livre da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 180 graus).
4 O ângulo do suporte da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).
5 O ângulo do inserto da ferramenta ativa possui um valor inadmissível (menor que 0 grau ou maior que 90 graus).

6 A combinação posição de corte - ângulo do suporte da ferramenta ativa não é permitida (nas posições de corte 1 a 4 o ângulo do suporte devem ser menor ou igual a 90 graus, nas posições de corte 5 a 8 ele deve ser maior ou igual a 90 graus).
7 A rotação inadmissível da ferramenta ativa (a ferramenta foi girada em +/- 90 graus (com uma tolerância de aprox. 1 grau) do plano de usinagem ativo). Com isso a posição de corte não está mais definida no plano de usinagem.
Para cada um dos erros mencionados pode-se determinar com a ajuda do dado de máquina MD20125 $MC_CUTMOD_ERR se o estado do erro deve provocar a emissão de um alarme, e se o alarme somente deve ser exibido ou também executar uma parada de programa.

Reação: Parada do interpretador
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: Corrigir os dados de ferramenta da ferramenta ativa ou modificar o programa de peça para o erro 7.
Como alternativa, omitir o alarme em todos os erros através do dado de máquina MD20125 $MC_CUTMOD_ERR.

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

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

Definições: 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.

Correção: Programe corretamente o número ISO H/D

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

Definições: Durante a programação de um offset de comprimento de ferramenta com TOFF ou com TOFFL ocorreu um erro. O tipo de falha é determinado de forma mais detalhada através do número do código de erro:
Código de erro
1Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFF) em duplicidade em um bloco.
2Pelo menos um componente de offset de comprimento de ferramenta foi programado (com TOFFL) em duplicidade em um bloco.
3Em um bloco os componentes de offset de comprimento de ferramenta foram programados ao mesmo tempo com TOFF e com TOFFL.
4Na programação do offset de comprimento da ferramenta com TOFF é obrigatória a especificação de um índice, a forma TOFF=.... não é permitida.
5Na programação do TOFFL foi especificado um índice inválido (valores permitidos 1..3).
6Na programação do TOFF foi especificado um eixo inválido como índice. Apenas eixos geométricos são permitidos.

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

Correção: 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

Definições: Se uma correção de ferramenta (G43 / G44) estiver ativa no modo de linguagem ISO_M, deve também estar ativa a interpolação linear.

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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

14198 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal do setup da ferramenta com offset de ferramenta

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

Definições: Se um offset estiver ativo na direção da ferramenta, a mudança de bloco não é possível se isso for trocar o valor do offset dos eixos do canal (troca de plano, troca do ângulo de corte (ferramenta de torneamento, substituição de eixo geométrico).

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.

Correção: - Corrigir o programa de peça.
- Reduzir o offset em direção a ferramenta a zero.

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

Definições: 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.

Correção: Alterar a programa de peça.
Reset 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Na indicação 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 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 ... no último ponto programado do plano, G111 ... no ponto zero do sistema atual de coordenadas da peça a trabalhar (WCS), G112 ... no último pólo

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 programou-se grau de polinômio maior que 5 para interpolação polinomial

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: - 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.
- 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

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

Definições: A transformação pretendida não está disponível.

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

Correção: Por favor informar o pessoal/departamento de service autorizado
Modificar programa de peças; programar transformações definidas apenas.
Checar MD24... $MC_TRAFO_TYPE_... (atribui as transformações para instruções 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

14403 [Canal %1:] Bloco %2 pré-processamento não está sincronizado com o processamento principal de forma segura

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

Definições: As trajetórias dos eixos de posicionamento não podem ser calculadas previamente de forma segura. Consequentemente não se tem a posição exata no MCS. Desta forma, pode acontecer que seja efetuada uma mudança da transformação no programa principal não prevista pelo pré-processamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o programa de peças. Sincronizar o pré-processamento com o programa principal.

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

14404 [Canal %1:] Bloco %2 parametrização inválida na seleção da transformação

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

Definições: 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.

Correção: 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.

14410 [Canal %1:] Bloco %2 spline ativa na comutação do eixo geométrico

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Alterar programa de peças ou bloco de correção.

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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informe o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças. Alterar o dado de máquina MD32074 $MA_FRAME_OR_CORRPOS_NOTALLOWED

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser igual a 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.

Correção: 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

Definições: O ângulo limite de uma ferramenta de contorno deve ser igual a 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção:
- 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

Definições: Não foi possível apagar a memória de carregamento para 'Execução externa'. Causa possível:
- A comunicação HMI-PLC não foi concluída.

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

Correção: Com POWER ON todos as memórias de carregamento são apagadas.

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

Definições: Ao recarregar subrotinas externas(EXTCALL ou execução de unidades de leitura externas) não foi possível estabelecer conexão com a HMI durante o tempo de monitoração configurado com MD10132 $MN_MMC_CMD_TIMEOUT.

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

Correção:
- Verificar a conexão com a HMI
- Aumentar o 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

Definições: 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.

Correção: 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

14610 [Canal %1:] Bloco %2 correção de bloco não é possível

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

Definições: Foi enviado um alarme que poderia ser eliminado, a princípio, através da correção de programa. Sendo que o erro, no entanto, ocorreu em um programa executado externamente, não é possível auxílio através da função correção de bloco/correção de programa.

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

Correção:
- Cancelar o programa com Reset.
- Corrigir o programa na HMI ou PC.
- Reiniciar o carregamento externo (eventualmente com a procura de bloco do ponto da interrupção)

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

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

Definições: 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.

Correção: 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

14650 [Canal %1:] Bloco %2 Instrução SETINT com entrada inválida no acionamento da ASUP

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

Definições: 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 NCK).
O número da entrada NCK 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 NCK 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 NCK deve ser 1 ou 2.

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

Correção: Não programar entrada rápida NCK 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

Definições: O número da entrada NCK 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 NCK 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 NCK deve ser 1 ou 2.

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

Correção: Não programar a prioridade da entrada NCK 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

Definições: 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.

Correção: 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 sem com a repetição do programa/operação.
Caso contrário, solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

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

Definições: Após um reset verificou-se que o número dos blocos foi reduzido em comparação ao último reset. Isto foi causado por um erro de sistema. O processamento do programa de peças pode continuar após o reconhecimento do alarme. Se o número dos blocos indisponíveis for inferior ao MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE, o alarme POWERON 14700 será enviado.

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

Correção: 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.

Definições: 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 $MC_START_MODE_MASK.
Neste caso poderão ocorrer erros devido a um ajuste incorreto dos dados de máquina. Os erros são emitidos com as mesmas mensagens de erro que também são dadas quando a função é programada incorretamente no programa de peça.
Também é gerado este alarme para facilitar o entendimento de que um erro está relacionado à freqüência de inicialização.
O parâmetro %3 indica qual função que deve ativar o alarme:
Inicialização de comando e RESET de programa:
Valor:
0: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal
1: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta
2: Erro na seleção da transformação
3: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero
Durante a inicialização são carregados adicionalmente definições de macro e interfaces de ciclo. Se ocorrer um erro, então este será mencionado com o valor= 4 ou o valor= 5.
6: Erro na criação de áreas de proteção 2 1/2-D durante a inicialização.
START do programa:
Valor
100: Erro durante a sincronização entre pré-processamento e processamento principal
101: Erro na seleção da correção de comprimento de ferramenta
102: Erro na seleção da transformação
103: Erro na seleção do fuso sincronizado
104: Erro na seleção do deslocamento do ponto zero
Principalmente quando o gerenciamento de ferramentas está ativo pode ocorrer que uma ferramenta bloqueada esteja no fuso no porta-ferramenta, mas que mesmo assim deve ser ativada.
Estas ferramentas sem função são ativadas com RESET. Com START e através do dado de máquina MD22562$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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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.

14750 [Canal %1:] Bloco %2 excesso de funções auxiliares programadas

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O valor é inadmissível.

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

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

Definições: A combinação programada entre ação e tipo de sincronização de movimentos não é permitida:
- RET somente é permitido no ciclo de tecnologia
- Não é permitida a função "vários avanços" no ciclo de tecnologia
- A saída de função H e M não é permitida com WHENEVER, FROM e DO
- Não são permitidos MEASA / MEAWA / MEAC com WHENEVER, FROM e DO
- O DELDTG e STOPREOF com WHEN e EVERY somente é permitido em açoes síncronas .

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

Correção: 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

Definições: As variáveis de sincronização $AA_LOAD, $AA_TORQUE, $AA_POWER e $AA_CURR só estão disponíveis no acionamento SIMODRIVE611D, e são ativadas pelo dado de máquina MD36730 MDC $MA_DRIVE_SIGNAL_TRACKING. Variável de sistema $VA_IS: a posição real segura só está disponível se estiver colocado o dado de máquina MD36901 $MA_SAFE_FUNCTION_ENABLE e se a opção $ON_NUM_SAFE_AXES for de tamanho suficiente.

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

Correção: 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.

14759 [Canal %1:] Bloco %2 ação síncrona de movimento com tipo incorreto de eixo

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

Definições: Quando há vários avanços, para um tempo de centelhamento (spark-out) ou para um retorno rápido de avanço, tem que ser programado no mínimo um eixo geométrico. Se, adicionalmente, existirem eixos sincronizados no bloco, no caso de vários avanços, a velocidade para os eixos sincronizados é implicitamente adaptada. Para os eixos sincronizados não se processa um retorno rápido. No entanto, passado o curso do retorno ou o tempo de centelhamento, será também processada a função cancelar caminho restante para os eixos sincronizados no bloco. A partir de P3.2 o alarme já não é utilizado.

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

Correção: Programar o eixo como eixo de posicionamento com avanço axial, retorno rápido ou tempo de centelhamento.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Desativar a correção do raio de ferramenta antes do cancelamento rápido do caminho restante e, a seguir, selecionar novamente
ou
a partir da versão de software Sw 5 ou superior: ' cancelamento do caminho restante sem preparação': programar DELD

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

Definições: O número das variáveis PLC programadas para funções auxiliares excedeu o número máx. permitido. O número é especificado pelo dado de máquina MD 28150 $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.

Correção: Corrigir o programa de peças ou o dado de 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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 foi utilizada opção não liberada (identificação %3)

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

Definições: No bloco é utilizada uma opção não habilitada
Descrição breve da identificação
1 Opção LaserCtrl
2 Opção ClearCtrl
3 Opção FeedAdapt
4 Opção AaTOff
5 Opção Tang
6 Opção LeadCtab
7 Opção ELG
8 Opção Trafo5
9 Opção Traoem
10 Opção Transmit
11 Opção Tracon
12 Opção Tracyl
13 Opção Traang
14 Opção Oscill
15 Opção SynSpi

16 Opção Repos
17 Opção Spline
18 Opção Involute
19 Opção Poly
20 Opção Compress
23 Opção Masl
24 Opção ExtLang ou ExtLanguage não ativado
25 Opção TechCycle
26 Opção Liftfast
27 Opção ProgAccel
33 Opção AllAsupSynact
34 Opção CmdAxSpind
35 Opção Mea2
36 Opção ProgAnaOut
37 Opção OptAaTOff
41 Opção MachineMaintenace
42 Opção PathFeedSAInput
45 Opção ElecTransfer
46 Opção Cut3D
47 Opção CDA
48 Reservado: Opção para acoplamento genérico
49 Opção Ciclos de medição
50 Opção ForceControl

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

Correção: 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 síncrona de movimentos: %3, foi utilizada uma opção não habilitada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, número da linha
%3 = Synact ID

Definições: No bloco é utilizada uma opção não habilitada
Descrição breve da identificação
1 Opção LaserCtrl
2 Opção ClearCtrl
3 Opção FeedAdapt
4 Opção AaTOff
5 Opção Tang
6 Opção LeadCtab
7 Opção ELG
8 Opção Trafo5
9 Opção Traoem
10 Opção Transmit
11 Opção Tracon
12 Opção Tracyl
13 Opção Traang
14 Opção Oscill
15 Opção SynSpi
16 Opção Repos
17 Opção Spline
18 Opção Involute
19 Opção Poly

20 Opção Compress
23 Opção Masl
24 Opção ExtLang ou ExtLanguage não ativado
25 Opção TechCycle
26 Opção Liftfast
27 Opção ProgAccel
33 Opção AllAsupSynact
34 Opção CmdAxSpind
35 Opção Mea2
36 Opção ProgAnaOut
37 Opção OptAaTOff
41 Opção MachineMaintenace
42 Opção PathFeedSAInput
45 Opção ElecTransfer
46 Opção Cut3D
47 Opção CDA
48 Reservado: Opção para acoplamento genérico
49 Opção Ciclos de medição
50 Opção ForceControl

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

Correção: 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.

14782 [Canal %1:] Bloco %2 função não ativa utilizada (identificação %3)

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

Definições: Uma função não ativa está sendo utilizada no bloco
Descrição breve da identificação
1 Transformação
2 Número H da ferramenta

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

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: - 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.

14790 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 atualmente controlado pelo PLC

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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 valor da aceleração do eixo/fuso %3 está fora da faixa

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

Definições: Foi utilizado um valor fora da faixa permitida para a aceleração programável. Os valores possíveis vão de 1 a 200 por cento.

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

Correção: Corrigir os valores aos indicados no manual 'Instruções de Programação'. Os valores permitidos vão de 1 ... 200%.

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

14812 [Canal %1:] Bloco %2 eixo %3 SOFTA não disponível

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

Definições: SOFTA é um tipo de controle de movimento para o eixo. No entanto, tal não é possível porque através de dados de máquina foi selecionada para este eixo uma curva característica de aceleração dobrada.

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

Correção: Alterar programa de peças ou alterar dados de máquina.

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

Definições: Programou-se uma alteração negativa de passo de rosca.

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

Correção: Corrigir a atribuição de valores. O valor F programado deverá ser superior a zero. Zero é permitido, mas não produz 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

Definições: 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.

Correção: 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.

14824 [Canal %1:] Bloco %2 conflito com GWPS

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

Definições: Foram ativadas simultaneamente para um fuso, as funções velocidade circunferencial do rebolo e velocidade de corte constante G96 S... .

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Velocidade de corte SVC programada no bloco, mas sem offset ativo.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

15030 [Canal %1:] Bloco %2 diferentes sistemas de medidas

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

Definições: 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 de medidas particular, um bloco de dados somente será aceito 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.

Correção: Alterar o sistema de medidas ou carregar um bloco de dados adequado para o atual sistema de medidas.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 agora ocorrer um powerfail: os últimos dados alterados serão perdidos; índice/ tamanho do buffer= %1

Parâmetros: %1 = Índice/tamanho do buffer

Definições: Alarme de aviso. O alarme não tem efeito negativo sobre o atual processamento.
Um dos buffers de dados interno do sistema - que guarda os últimos dados modificados e armazenados foi excedido (porque momentaneamente a taxa de alteração de dados está muito alta).
O alarme indica que nesta situação uma queda de tensão espontânea (Powerfail)
(queda de rede, desconectar sistema da alimentação de tensão) conduzirá à perda dos dados armazenados imediatamente antes disso (dados de ferramenta, programas de peça, parâmetros R, GUDs,...).
Se o sistema for operado em um ambiente onde o powerfail não pode acontecer,
então esta emissão de alarme pode ser evitada através do dado de máquina MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[índice]
= 0.
O parâmetro %1 informa o índice do dado de máquina e o tamanho do buffer ali configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso o alarme apareça apenas esporadicamente, ele pode ser considerado apenas como um aviso.
O comportamento de controle regular não será influenciado.
Se não podemos/queremos eliminar a causa, então o alarme também pode ser suprimido com a definição do MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2; Bit3=1 ('H8').
Caso o alarme apareça continuamente, entre em contato com a Assistência Técnica autorizada.
Então deve ser aumentado o valor do MD18232 $MN_MM_ACTFILESYS_LOG_FILE_MEM[índice].

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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. Se não for liberado mais nenhum bloco de função de máquina, não será possível recarregar mais nada - temos uma situação dead-lock.
Exemplo: Definição de tabelas de curvas extremamente compridas através de execução externa.

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

Correção: Inserir blocos funcionais de máquina no programa de usinagem.
- 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

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

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

Definições: Necessita-se de um elemento do bloco, mas a memória de elementos do bloco está vazia.

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

Correção: Por favor informe o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar a configuração da procura de bloco através dos dados de máquina MD28060 $MC_MM_IPO_BUFFER_SIZE (se necessário diminuir o buffer de IPO) ou MD28070 $MC_MM_NUM_BLOCKS_IN_PREP .

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

Definições: 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 $MN_SEARCH_RUN_MODE bit 1=1)
- ASUP sistema editável ($MN_ASUP_EDITABLE)

Se um erro ocorrer (conversão ou interpretação), 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Código de erro 1: Criptografar e carregar o programa %4 novamente. Então realizar um NCK reset (restart).
Código de erro 2: Incrementar o sistema SL 710-740, 802D, 828D: $MN_MM_T_FILE_MEM_SIZE.
Incrementar o sistema SL 840 DI: $MN_MM_DRAM_FILE_MEM_SIZE.
Realizar um NCK reset (reinicialização).

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informe o pessoal ou o departamento de service autorizado. Corrigir o arquivo INI ou DEF ou corrigir os dados da máquina e criar um novo arquivo INI (com '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

Definições: %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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa Asup (subrotina)

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

15189 [Canal %1:] Erro na execução SAFE.SPF

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Um erro ocorreu no processamento da inicialização do programa de NC de Safety Integrated /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF. Este alarme é ativado em conjunto com o alarme que descreve a causa do erro.

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

Correção: Corrigir /_N_CST_DIR/_N_SAFE_SPF e realizar um NCK reset.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

15190 [Canal %1:] Bloco %2 não há memória livre suficiente para chamada de subrotina

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Introduzir apenas valores permitidos positivos na coluna P.

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

15310 [Canal %1:] Bloco %2 Arquivo de busca não existente

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

Definições: Durante a procura de blocos foi indicado um alvo de busca com um programa que não está carregado na memória.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o alvo de busca e/ou voltar a carregar o arquivo

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

Definições: 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:
TypSignificado
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.

Correção: 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

Definições: 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.
Correção: 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
Definições: DescriçãoErro 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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.

15360 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco inválido (erro de sintaxe)

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: O objeto de busca indicado (Número de bloco, label ou String) não é permitido na procura de bloco do bloco.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Corrigir o objeto da procura de bloco.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

15370 [Canal %1:] Objeto da procura de bloco não encontrado

Parâmetros: %1 = Número do canal
Definições: Na procura de bloco foi indicado um objeto inválido (p. ex. Número de bloco negativo).
Reação: Visualização de alarme.
Correção: 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

Definições: A primeira programação de um eixo conforme 'Busca no ponto final do bloco' é realizada de forma incremental. Isto não é permitido nas seguintes situações:
- Foi realizada uma mudança de transformação após o destino de busca
- 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.

Correção:
- Escolher o destino da busca em que eixos deverão ser programados absolutos.
- Desativar a adição da posição de busca acumulada com SD42444 $SC_TARGET_BLOCK_INCR_PROG = FALSE.
- Utilizar a busca com o cálculo 'no contorno'.

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

15395 [Canal %1:] Comando mestre-escravo não executável durante procura de bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Foi selecionado pelo operador um bloco INI para leitura, escrita ou execução, que:
não está disponível na área de memória da NCK ou
não possui o nível de proteção necessário que é indispensável para a execução da função.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 69 999.
Reação ao alarme dos ciclos padrão da Siemens:
N° 61 000 - 61 999: Parada do interpretador; cancelar com Reset
N° 62 000 - 62 999: Bloco de compensação; cancelar com NC-start

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

Correção: 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

Definições: Foi programado um comando SETAL com um número de alarme de ciclo inferior a 60 000 ou superior a 69 999.
Reação ao alarme dos ciclos padrão da Siemens:
N° 61 000 - 61 999: Parada do interpretador; cancelar com Reset
N° 62 000 - 62 999: Bloco de compensação; cancelar com NC-start

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

15910 [Canal %1:] Bloco %2 apalpador de medição inválido

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

Definições: Medição sem apagar o percurso restante
No programa da peça , um apalpador ilegal foi programado com o comando MEAW (medição sem percurso restante).
Os números do apalpador
0 ... sem apalpador
1 ... apalpador 1
2 ... apalpador 2
são permitidos, se o apalpador está atualmente conectado ou não .
Exemplo:
N10 MEAW=2 G01 X100 Y200 Z300 F1000
Apalpador 2 sem apagar o percurso restante

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

Correção: Incluir um número de apalpador dentro do limite dado pela palavra chave MEAW=...Isso deve corresponder a conexão do hardware do apalpador .

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: Após a parada do canal, os eixos precisam ser retornados manualmente em JOG e o programa interrompido 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

Definições: 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.

Correção: Utilizar eixos de um mesmo 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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:
0x01O eixo está em outro canal
0x02O eixo está em modo spindle (ex: SPOS)
0x04O eixo é um eixo de PLC
0x08O eixo é um eixo de oscilação

0x10O eixo é um eixo neutro
0x20O eixo está acoplado à um eixo slave
0x40O 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.

Correção: 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

Definições: Programação ou operação incorreta:
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:
- Acesso a $AC_RETPOINT (ponto de reposicionamento) fora de uma ASUP (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: Colocar 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: Colocar o eixo novamente em "POS axis" antes do reposicionamento

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrija os "setting data" ou modifique o programa.

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

Definições: Necessário entrar com valor de velocidade.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: - 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.

Correção: 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

Definições: A correção fina de ferramenta (FTOC) não é compatível com a transformação atual.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 é um eixo geométrico

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Não é permitido programar um eixo mais que uma vez.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Foi programada uma rotação para um eixo geométrico não existente.

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

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Foi feita uma tentativa de ativar mais acoplamentos genéricos do que foram configurados no MD18450 $MN_MM_NUM_CP_MODULES.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

16688 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento %4 excedeu o número máximo de valores mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Tipo de acoplamento

Definições: O número máximo de valores mestre foi excedido para o tipo indicado de um acoplamento genérico.

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

Correção: Modificar o programa de peça, reduzir o número de valores mestre ou utilizar outro tipo de acoplamento.

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

16689 [Canal %1:] Bloco %2 Eixo escravo/fuso %3 Tipo de acoplamento %4 excedeu o número máximo de valores mestre

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Tipo de acoplamento

Definições: O número máximo de valores mestre foi excedido 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.

Correção: Modificar o programa de peça, reduzir o número de valores mestre ou utilizar outro tipo de acoplamento.

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

Definições: 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.

Correção: 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.

16691 [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

Definições: Foi feita uma tentativa de mudar o sistema de referência com o acoplamento genérico ativo.

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

Correção: 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

Definições: O número máximo de acoplamentos genéricos no bloco foi excedido.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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 2º grupo G, G33, G331 e G332 encontram-se no 1º 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Durante a função aplicada (G74, aproximação do referenciamento) o fuso tem que estar parado.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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 2º passo para o outro eixo.

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

Correção: 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.

16740 [Canal %1:] Bloco %2 eixo geométrico não foi programado

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1º 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 35014 $MA_GEAR_STEP_USED_IN_AXISMODE é maior que 3.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

16755 [Canal %1:] Bloco %2 não é necessária parada

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

Definições: Não é necessária qualquer parada para a função programada. Uma parada é necessária após SPOSA ou após M5, se o próximo bloco for aplicado somente depois da parada do fuso.

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

Correção: Não escrever a instrução.
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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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.

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

Definições: 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.

Correção: Alterar o programa de peças. Desativar a abertura de roscas ou perfurações 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

Definições: 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.

Correção: O valor da rotação programada (valor S) tem que ser positivo. Dependendo do caso de aplicação o valor zero pode ser aceito (p.ex. 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Para o eixo indicado não pode ser executada nenhuma sincronização de redutores e nenhum movimento sobreposto, pois este não foi liberado na interface VDI. Este alarme pode ser suprimido com o Bit17 no MD11415 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK_2.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Definir o sinal de interface NC/PLC <Freigabe_Folgeachsueberlagerung/> (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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

16777 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento: para o eixo mestre %4 não está disponível o eixo escravo %3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nome do eixo, número do fuso
%4 = Nome do eixo, número do fuso

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

Correção: 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 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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Configurar o acoplamento de forma correspondente no dado de máquina ou corrigir o programa de peças NC (MD21300 $MC_COUPLE_AXIS_1).

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

16786 [Canal %1:] Bloco %2 acoplamento ao fuso mestre %3 já existente

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

Definições: Um acoplamento está para ser ligado, no qual o eixo escravo já está acoplado com outro eixo mestre. Somente um fuso mestre é permitido para a função fuso sincronizado. O já ativado fuso mestre é mostrado como último parâmetro de alarme.

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

Correção: Antes de ligar o novo acoplamento, desligue o acoplamento já existente. Se vários fusos/eixos mestres forem necessários, a função ELG deverá ser utilizada.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

16789 [Canal %1:] Bloco %2 Acoplamento múltiplo

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

Definições: Foi acionado um acoplamento no qual os eixos/fusos já estão sendo ocupados por um outro acoplamento. Acoplamentos em paralelo não podem ser processados.

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

Correção: Verificar no programa de peças se já existe um outro acoplamento para os eixos.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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
Definições: 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.
Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Corrigir o programa de peças do NC ou DM; programar o acoplamento com COUPDEF ou configurar através de DM.
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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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 DM30300 $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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

16903 [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

Definições: A ação indicada não pode ser processada. Isto pode acontecer, por exemplo, durante a leitura de dados de máquina.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que o processo tenha terminado, ou interromper o processo com RESET e repetir a operação.

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

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

Definições: A operação (programa, JOG, procura de bloco, referenciamento...) não pode ser iniciado ou mantido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar 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

Definições: 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.

Correção: Verificar 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

Definições: Devido a um alarme a ação foi interrompida.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Eliminar o erro e confirmar o alarme. A seguir reiniciar 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

Definições: A ação pode ser executada somente no status parado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar 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
Definições: Esta ação só pode ser executada em estado de Reset ou no final do bloco .
Em modo JOG nenhum eixo é movimentado como eixo geométrico no sistema de coordenadas , deve ser ativo pelo PLC ou comando de eixo (iniciado através de ações sincronizadas estáticas) na troca do modo. Isso significa que eixos devem estar como "eixos neutros" novamente .
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar o status do programa e do canal.
Verificar no modo jog se os eixos são controlados ou PLC.
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
Definições: Outro modo de operação deve ser ativado para a função selecionada.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Verificar 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
Definições: Não é permitido mudar do modo de overstoring para um outro modo de operação.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Depois de concluída a ação no modo de overstoring, uma mudança para um outro modo de operação será permitida.
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
Definições: 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.
Correção: Reset ou esperar até que o processamento tenha sido concluído.
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 canal
%2 = Número do BAG
%3 = Número da ação/nome da ação

Definições: 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.

Correção: Acionar a tecla Reset e com isso repor o processamento de programa, ou ativar aquele modo de operação no qual previamente teve lugar o processamento de programa.

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 canal
%2 = Número do BAG
%3 = Número da ação/nome da ação

Definições: Mudança de modo de operação incorreto, p.ex. AUTO ->MDAREF.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a operação 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

Definições: 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.

Correção: Deixar o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou alterar o programa de peça.

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

Definições: 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.

Correção: Deixar o programa continuar até uma reorganização de blocos NC ou alterar o programa de peça.

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

Definições: A ação não é executável devido a um alarme, ou o canal encontra-se em falha.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Pressionar 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

Definições: Uma ação idêntica ainda está sendo processada.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Espere até o término do procedimento anterior e repita a operação.

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

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Cancelar com 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

Definições: Um teste de programa altera os dados de ferramenta. Os dados não podem ser automaticamente corrigidos depois de terminado o teste de programa.
Esta mensagem de erro é uma solicitação para o operador fazer um backup dos dados e de recarregá-los após a conclusão dos testes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Por favor, informe pessoal/departamento de manutenção autorizado.
Salvar os dados no HMI e re-importar 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

Definições: A ação foi recusada porque está ocorrendo uma mudança do modo de operação ou de um sub-modo de operação (comutação para AUTO, MDA, JOG, Overstoring, digitalização...).
Exemplo: A mensagem de alarme surgirá se a tecla START for pressionada com uma mudança do modo de operação ou de um sub-modo de operação - p. ex. do modo AUTO para MDA - antes da confirmação da seleção do modo de operação pela NCK.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Repetir a ação.

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

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

Definições: A ação não pode ser ativada durante a interrupção do processamento (p.ex. mudança de modo).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Acionar Reset ou esperar até que o processamento da interrupção tenha sido concluído.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Os comandos WAITMC, SETM, CLEARM e MSG devem ser programados em blocos NC separados, devido à definição de linguagem. Para evitar redução de velocidade, estes blocos são ligados internamente na NCK ao bloco NC subsequente (no caso de WAITMC ao bloco NC anterior). Por essa razão, deve existir entre os blocos NC sempre um bloco executável (não bloco de cálculo). Um bloco executável contém, p.ex., movimentos de posicionamento, uma função auxiliar, STOPRE, tempo de espera,...

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

Correção: Programar entre o bloco anterior e o bloco NC atual um bloco NC executável.
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

Definições: Várias ações podem causar a interrupção do procedimento atual. Dependendo da ação, subrotinas assíncronas (ASUBs) 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Verificar as entradas na HMI e, se necessário, repeti-las.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: O programa deve ser abortado com Reset e se necessário, o DM10192 $MN_GEAR_CHANGE_WAIT_TIME deve ser aumentado.

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

Definições: 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.

Correção: Repetir a ação ou aumentar 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

Definições: 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.

Correção: O alarme é suprimido por meio do 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

Definições: 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:
A subrotina assíncrona não existe (/_N_CMA_DIR/ _N_PROG_EVENT_SPF)
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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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 (2º. 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

16950 [Canal %1:] Busca com bloco de parada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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)

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante a procura na simulação.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: A função (2º parâmetro) não pode ser ativada durante a EXECUÇÃO DA ÁREA DE PROGRAMA.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: A função (2º 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 ASUB declinada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Uma ASUB 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 ASUB está configurada muito baixa ou MD11604 $MN_ASUP_START_PRIO_LEVEL foi ajustado muito alto

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Corrigir o dado de máquina ou alterar a prioridade da ASUB 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

Definições: 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.

Correção: Eliminar alarmes pendentes.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

17000 [Canal %1:] Bloco %2 número máximo de símbolos ultrapassado

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

Definições: O número máximo de símbolos estabelecido pelo dado da máquina MD28020 $MC_MM_NUM_LUD_NAMES_TOTAL foi ultrapassado.

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

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Alterar os dados de máquina;
- Reduzir o número de símbolos (variáveis, subprogramas, parâmetros)

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

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

Definições: O número das seguintes grandezas de dados de ferramenta/magazine no NC é dado por dados de máquina:
- Número de ferramentas + número de blocos de dados de retificação: MD18082 $MN_MM_NUM_TOOL
- Número de corretores: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
Ferramentas, blocos de dados de retificação, corretores podem ser utilizados independentemente do gerenciamento de ferramentas.
A memória para os seguintes dados somente está disponível se o bit correspondente no MD18080 $MN_MM_TOOL_MANAGEMENT_MASK estiver definido.
- Número de blocos de dados de monitoração: MD18100 $MN_MM_NUM_CUTTING_EDGES_IN_TOA
- Número de magazines: MD18084 $MN_MM_NUM_MAGAZINE
- Número de alojamentos de magazine: MD18086 $MN_MM_NUM_MAGAZINE_LOCATION
A seguinte grandeza é determinada pela configuração de software: Número de blocos de dados de distância do magazine: P2 permite 32 destes blocos de dados de distância.
Definição:
- 'Blocos de dados de retificação': podem ser definidos dados de retificação para uma ferramenta do tipo 400 até 499. Este tipo de bloco de dados também define a memória planejada para um corretor.
- 'Blocos de dados de monitoração': cada corretor de uma ferramenta pode ser complementado por dados de monitoração.
- Se ocorrer o alarme durante a gravação de um parâmetro $TC_MDP1/$TC_MDP2/$TC_MLSR,
então deve-se verificar se os dados de máquina MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC / MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE foram corretamente ajustados.
O MD18077 $MN_MM_NUM_DIST_REL_PER_MAGLOC determina quantas indicações Index1 diferentes podem ser feitas para um valor Index2.

O MD18076 $MN_MM_NUM_LOCS_WITH_DISTANCE determina quantos locais intermediários diferentes podem ser nomeados no Index2.
Caso uma multitool é gerada ou seus alojamentos, o alarme indica que deverão ser geradas mais multitools que o permitido em MD18083 $MN_MM_NUM_MULTITOOL ou, caso o alarme ocorra quando os alojamentos de multitools estiverem sendo gerados, é porque devem ser gerados mais alojamentos que o permitido através de MD18085 $MN_MM_NUM_MULTITOOL_LOCATIONS.

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

Correção: 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

Definições: Quando executando/lendo arquivos da memória principal ativa verificou-se que não há memória livre suficiente (p.ex., para arrays grandes multidimencionais 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir a especificação dos elementos dos campos na instrução de acesso em conformidade com a dimensão definida. Se uma SPL está sendo utilizada em Safety Integrated, o índice de campo via dados opcionais pode estar sujeito a restrições adicionais.

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

17030 [Canal %1:] Bloco %2 segundo índice de array inválido

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

Definições: 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:
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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Foi programado um valor que excede a faixa estipulada ou o limite do valor da variável ou um dado de máquina.
Exemplo: - em uma variável string (ex: GUD ou LUD), esta deve ter sido escrita de forma que excede o comprimento estipulado em sua definição.
- caso um valor inválido está para ser escrito em uma variável do gerenciador de magazine ou ferramenta (ex: valor inválido de ângulo de corte da ferramenta em $TC_DPCE[x,y] ou número de locação do magazine em $TC_MDP2[x,y] está inválido)
- um valor inválido é escrito em $P_USEKT ou $A_DPB_OUT[x,y].
- um valor inválido é escrito em (ex: MD10010 $MN_ASSIGN_CHAN_TO_MODE_GROUP[0] = 0).
- Durante o acesso a um elemento de frame isolado foi endereçado um componente de frame diferente de TRANS, ROT, SCALE ou MIRROR, ou foi atribuído um fator de escala negativo à função CSCALE.
Um número de multitool foi programado, o qual coincide com um número T ou magazine pré-definido.
Na programação de DELMLOWNER: O comando não pode ser programado com o número T de uma ferramenta que é parte de uma multitool.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Uma tentativa foi feita em escrever em uma variável protegida (por exemplo, uma variável de sistema). Safety Integrated: Variáveis de sistema do Safety só podem ser gravadas a partir do programa Safety-SPL.

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

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa de peças.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o valor atribuído, p.ex. por um valor, dentro da margem de valores, diferente de zero.

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 nº %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nº da entrada

Definições: 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.

Correção: 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 nº %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nº da Saída

Definições: Ocorreu uma tentativa de ler ou utilizar uma saída NCK 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.

Correção: 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 nº %3 não ativada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N.º da entrada

Definições: 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.

Correção: 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 = Nº da Saída

Definições: 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.

Correção: 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 NCK %3 foi atribuída a uma função via dados de máquina

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Nº da Saída

Definições: 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.

Correção: 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 NCK programáveis no bloco

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: --

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

Definições: 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.

Correção: 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 nº T = %3, nº D = %4 não existe

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N° T
%4 = Número D

Definições: 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.

Correção: Caso o programa esteja incorreto, corrigir o erro por meio de bloco de correção e continuar o programa.
Caso falte o dado, carregar um dado para os valores T/D mencionados para NCK (através de HMI, com overstore) e continuar 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

Definições: 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.

Correção: Verificar o acesso à memória de correção total via $TC_SCP*, $TC_ECP*, a seleção da correção total DLx, ou a seleção da ferramenta Ty, ou a seleção da 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

Definições: 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.

Correção: - 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.

17188 [Canal %1:] Número D %2 definido para ferramenta nº 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

Definições: 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.

Correção: Assegurar que o número D dentro da unidade TO seja único.
Se a numeração única não for necessária para as operações subseqüentes, não utilise o 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

Definições: 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.

Correção: Assegurar que o número D dentro da unidade TO seja único, p.ex. renomeando o número D.
Se a numeração única não for necessária para as operações subseqüentes, não utilize o 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

Definições: No bloco mostrado, o acesso é feito para uma ferramenta que não é definida / disponivel. A ferramenta foi nomeada como nome / número T, ou nome / número T duplo

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

Correção: Verificar a chamada da ferramenta no programa de peças NC:
- Foi programado o número de ferramenta T.. correto?
- Foram definidos os parâmetros de ferramenta P1 - P25? As dimensões do ângulo de corte da ferramenta têm de ter sido introduzidas através do painel de comando ou da interface V.24.
Descrição das variáveis do sistema $P_DP x [n, m]
n ...número de ferramentas T associado
m ...número de ângulos de corte D
x ...número de parâmetros 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

Definições: 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.

Correção: 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 MMC, 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: - Ocorreu uma tentativa de acessar a uma ferramenta que não foi definida.
- A ferramenta especificada não permite qualquer acesso.
- Uma ferramenta com as propriedades desejadas não está disponível.

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

Correção: 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 = Nº de dispositivo de fixação ferramenta

Definições: 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.

Correção: 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 A deletação dos dados da ferramenta %3 não é possível

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = N° T

Definições: 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 a que foi trocada , mas também às ferramentas para as quais está ativa a velocidade periférica de retificação constante ou monitoração da ferramenta.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.º do magazine, p=n.º 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

Definições: 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 de sistema Safety 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.

Correção: 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).

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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).

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

17260 [Canal %1:] Bloco %2 definição inválida de local do magazine

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

Definições: Quando é feita a tentativa de alterar o dado de alojamento de magazine que posteriormente pode prejudicar a consistência de dados ou provocar uma definição contraditória.
Exemplo: Se o parâmetro $TC_MPP1 (=tipo de alojamento) for escrito com 'Alojamento de fuso/porta-ferramenta', então podemos entrar em conflito com o dado de máquina MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS a ser limitado.
A solução neste caso é aumentar o valor do MD18075 $MN_MM_NUM_TOOLHOLDERS,
isto se for possível, ou então corrigir a definição do magazine .
Não é permitido atribuir uma ferramenta à dois alojamentos diferentes do magazine ao mesmo tempo. Uma ferramenta não pode ser parte de uma multitool e estar em uma posição do magazine ao mesmo tempo.

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

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

17262 [Canal %1:] Bloco %2 operação ilegal com adaptador de ferramentas

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

Definições: Ocorreu uma tentativa em definir ou cancelar a parametrização de um adaptador de ferramentas com referência a uma posição no magazine e esta posição do magazine já tem um outro adaptador e/ou a ferramenta está colocada no adaptador ou quando se estiver cancelando a parametrização, uma ferramenta ainda se encontra na posição. Se o dado de máquina MD18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR tem o valor 1, adaptadores não podem ser gerados por uma operação de escrita a um adaptador que não tenha sido ainda definido. Enquanto este dado de máquina contiver o valor 1, será somente possível introduzir dados aos adaptadores que já tenham sido (automaticamente) parametrizados a uma posição no magazine.

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

Correção: - Atribuir no máximo um adaptador a uma posição no magazine.
- A posição do magazine não deve conter uma ferramenta.
- Dado de máquina MD18108 $MN_MM_NUM_SUMCORR com valor -1: se um alarme ocorrer quando se estiver escrevendo um dos parâmetros de sistema $TC_ADPTx(x=1,2,3,T), a operação de escrita deve ser modificada de tal maneira que somente dados de adaptador que já tenham sido associados com uma posição do magazine sejam escritos.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 1º/2º 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 1º 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 Hirth ativado

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

Definições: 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: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: 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.

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

Definições: 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.

Correção: Aguardar até que a próxima posição de indexação possível seja atingida, ou colocar override > 0 ou desativar a 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

Definições: 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.

Correção: Referenciar 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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 1º 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.

Correção: 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

Definições: O eixo indicado está envolvido na transformação atual. Isso significa que não é possível configurar o valor de memória real (preset) para esse eixo.
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.

Correção: 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

Definições: Uma definição de valor real (Preset) para este eixo não será possível, pois o eixo encontra-se em movimento, ou o eixo está envolvido em uma transformação.

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

Correção: Evitar a definição de valores reais.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Desligar primeiro a 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

17820 [Canal %1:] JOG até a posição não é possível para o eixo %2, causa %3

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

Definições: É requisitado um 'JOG até a posição' 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 o JOG até a posição não é executado.

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

Correção: Desselecionar o 'JOG até a posição' 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

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: A função JOG em círculos foi ativada, mas ela não é possível porque:
1. A atual posição dos eixos envolvidos está fora do círculo parcial selecionado.
2. A atual posição dos eixos envolvidos no círculo parcial selecionado e a correção ativa do raio da ferramenta está próxima ao centro do círculo.
3. A atual posição dos eixos envolvidos com correção ativa de raio de ferramenta está muito próxima ao círculo de limite, na usinagem interna.
4. A atual posição dos eixos envolvidos com correção ativa de raio de ferramenta está muito próxima ao círculo de limite, na usinagem externa.
5. A atual posição dos eixos envolvidos na usinagem interna está fora do círculo definido.
6. A atual posição dos eixos envolvidos na usinagem externa está dentro do círculo definido.
10. No atual plano atua uma rotação, isto é, o atual plano está inclinado no espaço. Atualmente não existe suporte para isso.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O contexto do bloco exige neste local um eixo de máquina. É o caso de:
- G74 (comando de referenciamento)
- G75 (aproximar-se de um ponto fixo)
Se for utilizado um denominador de eixo geométrico ou de eixo auxiliar, este tem que ser também admitido como denominador 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.

Correção: 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 zona de proteção global %3 código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção global
%4 = Código do erro

Definições: 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.

Correção: 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 zona de proteção específica de canal %3 código de erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção específica de canal
%4 = Código do erro

Definições: 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.

Correção: 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 zona de proteção global %3 não pode ser ativada, erro %4

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção global
%4 = Código do erro

Definições: 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.

Correção: 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 zona 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 zona 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 zona de proteção específica de canal
%4 = Código do erro

Definições: 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.

Correção: 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 zona de proteção referente à peça %3 não corresponde à orientação da zona de proteção ref. à ferramenta %4**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da zona de proteção referente à peça

Definições: A orientação da zona de proteção referente à peça e a orientação da zona de proteção referente à ferramenta são diferentes. Em caso de número negativo da zona de proteção, trata-se de uma zona de proteção do NCK.

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

Correção: - Alterar a definição da zona de proteção ou não ativar ao mesmo tempo zonas de proteção de orientação diferentes.
- Verificar os dados de máquina e, caso seja necessário, alterar a definição da zona 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 zona de proteção global %3**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Definições: A definição da zona de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento. Isto também se aplica a tudo o que foi ativado implicitamente, como, P.ex., G74, M30, M17.

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

Correção: Corrigir 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 zona de proteção específica de canal %3.**

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Número da área de proteção

Definições: A definição da zona de proteção tem que ser concluída com EXECUTE, antes que se realize uma parada do pré-processamento. Isto também se aplica a tudo o que foi ativado implicitamente, como, P.ex., G74, M30, M17.

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

Correção: Corrigir 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

Definições: 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.

Correção: --

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

Definições: 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.

Correção: --

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

Definições: 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.

Correção: --

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Alterar o programa ou colocar o MDMD18600 $MN_MM_FRAME_FINE_TRANS em 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: Corrigir o programa de peças.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

18400 [Canal %1:] Bloco %2 impossível comutar o idioma:%3

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Número do bloco, label
%3 = Causa
Definições: A comutação de idioma para uma linguagem NC externa não é possível pela razão indicada. Possíveis causas (ver parâmetro 3):
dados de máquina com valores incorretos
transformação ativa
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: Antes de proceder a uma comutação de idioma, eliminar a causa mencionada.
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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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/descrescentes 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Favor contatar 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

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 seqüência 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Alterar o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou instalar e configurar o segundo transdutor.

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

Definições: 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.

Correção: Alterar o modo de referenciamento MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou referenciar o 2º transdutor.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Os eixos já estão sendo posicionados através das teclas de direção, portanto o posicionamento pelo nônio já não é possível.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: O eixo deve ser deslocado como eixo de máquina em modo JOG através das teclas de sentido no painel de comando da máquina. Porém isto não é possível porque:
1. já são deslocados como eixo geométrico (através da interface específica de canal DB3200 DBX1000.7 / 0.6 (teclas de deslocamento -/+) ou DB3200 DBX1004.7 / 4.6 (teclas de deslocamento -/+) ou DB3200 DBX1008.7 / 8.6 (teclas de deslocamento -/+)) ou
2. já são deslocados como eixo de máquina (através da interface específica de eixo DB380x DBX4.7 / 4.6 (teclas de deslocamento Mais/Menos)) ou
3. um Frame está valido para um sistema de coordenadas girado e outro eixo geométrico nele envolvido já é deslocado através das teclas de sentido de forma convencional.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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, FTOCON, deslocamento de origem externo não é possível

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

Definições: O eixo está sendo posicionado em um modo (p.ex., referenciamento) que não permite qualquer sobreposição de interpolação complementar.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Deverá ser posicionado um eixo em modo JOG com avanço por rotação, no entanto, o fuso/eixo do qual deve ser derivado o valor do avanço está parado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Colocar em movimento o fuso/eixo do qual deve ser derivado o valor do avanço.

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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Corrigir o programa de peça ou,
- Especificar o valor correto do avanço para eixos PLC, na interface VDI,
- Para eixos de oscilação, estabelecer o avanço no dado de ajuste 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção:
- 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Nenhuma.

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

20074 [Canal %1:] Eixo %2 posição incorreta de indexação

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

Definições: Para um eixo de posicionamento concorrente que foi declarado como eixo de indexação foi indicado pelo PLC um n.º de ponto que não está disponível na tabela.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controlar o número do eixo de indexação pré-definido pelo PLC e, se necessário, corrigir. Caso o número de eixo de indexação não estiver de acordo e o alarme esteja baseado em uma tabela de posições de indexação ajustada de forma muito curta, então deve-se controlar os dados de máquina 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

20080 [Canal %1:] Eixo %2 manivela eletrônica não foi parametrizada para correção de avanço

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção:
- 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

20085 [Canal %1:] Nônio de contorno: direção de deslocamento ou sobrepassagem não permitida do início do bloco

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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 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.

Correção: 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?

Continuação do 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

Definições: O torque atual quando da seleção do teste de freio não pode ser mantido com esta parametrização.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar a parametrização para a funcionalidade teste de freio:
- 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

Definições: 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 encontrada, movimento completo.
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.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - Execute o teste de freio para a outra direção de deslocamento.
- 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Compensação interpolada com tabelas. A configuração dos eixos de entrada ou saída na tabela indicada não é permitida. Como variáveis do sistema são válidas $AN_CEC_INPUT_AXIS e $AN_CEC_OUTPUT_AXIS != 0. Esta tabela é desligada automaticamente.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: Foi detectado um alarme de NC para o eixo de comando que deve ser deslocado a partir da ação síncrona.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Um alarme de NC foi detectado para o eixo de comando, que deve ser posicionado a partir da ação síncrona. O alarme de NC é indicado por um alarme da MMC no 3.° parâmetro. Caso haja alguma informação adicional, será fornecida em um 4° parâmetro.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Antes de ler/escrever variáveis de sistema assegurar-se que é possível acessar 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o termo incorreto da expressão.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o termo incorreto da expressão.

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

Definições: Um dos comandos de bloco da ação síncrona não é executável, p.ex. um reset na própria ação síncrona não é permitido.
Medição nível 2
- Versões especiais não permitem medições em uma ação síncrona
- MEASA foi programado dentro de uma ação síncrona
- Medição já está ativa
- Erro de programação (veja alarme 21701)

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

Correção: Modificar a ação síncrona.
Medição nível 2
Execute a tarefa de medição a partir de um programa de NC primeiramente, para aumentar a capacidade de diagnóstico. Somente a inclua na ação síncrona quando não houver qualquer erro sendo indicado.

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

Definições: 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.

Correção: Modificar a ação síncrona.

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

Definições: Ao acessar uma variável na ação síncrona de movimentos foi utilizado um índice inválido. Um índice é apresentado.
Exemplo: ... DO $R[$AC_MARKER[1]] = 100
O erro ocorre quando o marcador 1 tiver um valor maior do que o número máximo de parâmetros R permitidos.
Módulo PROFIBUS/PROFINET:
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.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Somente 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

Definições: Indicação de que o PLC desejou interromper um comando atualmente ativo do gerenciamento de ferramentas (troca de ferramentas); ou que não há qualquer comando ativo a ser interrompido. NCK recusou porque o status do canal indica 'ativo' (neste caso não é permitido interromper), ou 'reset' (neste caso não há nada a interromper).

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

Correção: Somente 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

Definições: A estrutura da variável FIFO MD28260 $AC_FIFO1 - $AC_FIFO10 determinada pelos dados de máquina MD28262 $MC_NUM_AC_FIFO, $MC_START_AC_FIFO, MD28264 $MC_LEN_AC_FIFO, MD28266 $MC_MODE_AC_FIFO não pode ser armazenada no campo de parâmetros R definido em MD28050 $MC_MM_NUM_R_PARAM.

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

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Aumentar a quantidade de parâmetros R ou reduzir os elementos FIFO.
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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Alterar o programa.

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

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

Definições: 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.

Correção: 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: Cancele o alarme com a tecla RESET. Reinicie o programa.

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)

Definições: 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.

Correção: 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: Cancele o alarme com a tecla RESET para todos os canais deste grupo de modo de operação. 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

Definições: Causa do alarme:
0: não é possível encontrar uma definição precisa da causa do alarme.
1: Falta sinal de interface DB380x DBX2.1 (habilitação do servo)
2: Falta sinal de interface DB380x DBX4001.7 (habilitação de pulsos)
3: Não foi definido o sinal de acionamento DB390x DBX4001.7 (habilitar pulsos)
4: Não foi definido o sinal de acionamento DB390x DBX4001.5 (Acionamento pronto)
Um dos sinais de habilitação de movimento como ex. a "Habilitação do servo", "Habilitação de pulsos", seleção de inativo/encoder (somente para eixos) ou ainda uma habilitação específica de acionamento (como ex. terminal 663 no SIMODRIVE611D) foi resetado para o eixo exibido. O alarme pode ser mencionado em eixos de posicionamento, fusos ou ainda eixos do grupo geométrico.
Os eixos introduzidos no MD específico de canal MD-Array MD20050 $MC_AXCONF_GEOAX_ASSIGN_TAB são relacionados como eixos pertencentes ao grupo geométrico. Para todos eixos geométricos disponíveis deve existir a habilitação do controlador, independente se estão momentaneamente em movimento ou não!
Para SAFETY: Se for realizado o teste de parada com o eixo acoplado, é dado o alarme se existir um comando de deslocamento no teste de parada para o eixo-escravo através do grupo ELG.

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.

Correção: 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 (como o terminal 663 no SIMODRIVE611D, etc.)
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

21613 Eixo %1 comutação do sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: O sistema de medição deste eixo está sendo comutado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Nenhuma.

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

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 +/-)

Definições: 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.

Correção: 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.

21615 [Canal %1:] Eixo %2 passou do movimento ao modo follow-up

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

Definições: Este eixo foi retirado do movimento e colocado no modo "follow-up", porque a liberação do impulso do acionamento foi resetada.

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

Correção: Nenhuma.

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

Definições: 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 sLão acionados.
Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: No caso do movimento sobreposto é necessário observar uma distância de segurança suficientemente grande da trajetória dos pólos e da área limitada 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

Definições: A cinemática da máquina não permite o movimento especificado. Com TRANSMIT, os seguintes pontos podem ser as causas da falha, relacionados a transformação:
Uma área (circular) existe em torno do pólo, onde o posicionamento não é possível. Esta área é estabelecida pelo fato de que o ponto de referência da ferramenta não pode ser deslocado para a região central do pólo. Esta área é definida por:
- o dado de máquina (MD249.. $MC_TRANSMIT_BASE_TOOL_...)
- a compensação ativa de comprimento da ferramenta (veja $TC_DP..).
Onde se a compensação do comprimento da ferramenta será incluída ou não no cáculo depende do plano de trabalho selecionado (G17,..). A máquina para na borda da área onde o deslocamento não é permitido.

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

Correção: Modificar o programa de peças.
Corrigir a especificação incorreta da compensação do comprimento da ferramenta.

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

Definições: A 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
Solicitação de frenagem com prioridade 13 é ativada

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.

Correção: 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.

21650 [Canal %1:] Eixo %2 movimento sobreposto não é permitido

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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Desativar o movimento sobreposto ou alterar o dado de máquina 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças.

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

21665 [Canal %1:] $AA_TOFF apagado

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: Se a posição da ferramenta foi mudada com RESET e uma $AA_TOFF foi ativada durante o RESET, a posição do deslocamento ($AA_TOFF) é apagada.

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.

Correção: Modifique o RESET em $AA_TOFF_MODE.

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

21670 [Canal %1:] Bloco %2 troca ilegal de direção da ferramenta com $AA_TOFF activo

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

Definições: Se um deslocamento foi ativado na direção da ferramenta pelo $AA_TOFF[i], nenhum permitido ativar nenhum bloco no qual o deslocamento do eixo [i] é modificado (mudança de plano, troca de ferramenta de corte por ferramenta de torneamento, mudanças na transformação, TRAFOOF, TCARR=0, mudança na geometria do eixo)

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.

Correção: - 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

Definições: A ponta de medição programada com o comando MEAS ou MEAW já foi deflexionada e ativou. Para um posterior processo de medição o sinal da ponta tem que ser cancelada (posição de repouso da ponta de medição).
A indicação do eixo não tem importância no momento, mas uma avaliação específica de eixo foi planejada em um estágio posterior de desenvolvimento.

Reação: Reação local ao alarme.
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.

Visualização de alarme.
NC Stop com o alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verificar os comandos de posicionamento no bloco de medição.
- A ponta de medição ativada tinha que ser comutada na posição do eixo indicada?
- Sensor de medição, cabo e conexões, distribuidor, e terminais estão em ordem ?

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

Definições: 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.

Correção: - 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.º. da Saída

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Apagar a mensagem de alarme.

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

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

Definições: 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: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
NC Stop com o alarme.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: 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.

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

Definições: O primeiro bloco de dados de marchas de transmissão está ativo. A marcha de transmissão não foi ajustada no 1º 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.

Correção: 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.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Alterar no bloco de cancelamento, ou em procura de bloco, no bloco procurado, para o modo de controle de velocidade do fuso (M03, M04, M05, 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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 MD 11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK, bit26 = 1 ou com a programação CP através da configuração CPMALARM[FAx] bit 6 = 1.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: A determinação do valor de correção ($AA_COUP_CORR[Sn]) desejada através do sinal de interface NC/PLC <Synchronlauf_nachfuehren/> (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 <Ueberlagerte_Bewegung/> = 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.

Correção: 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 <Synchronlauf_nachfuehren/> 'acompanhamento da sincronização', aguarde até que os sinais de interface NC/PLC sejam <Synchronisation_laeuft/> 'sincronização em andamento' = 0 e <Ueberlagerte_Bewegung/> 'movimento sobreposto' = 0.
- Motivo 8: Colocado o sinal de interface NC/PLC <Synchronlauf_nachfuehren/> '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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peça NC. Estabelecer a sincronização de marca zero através de posicionamento, através de rotação (mín. 1 rotação) em modo de controle de rotação ou G74 antes de ligar a função geradora do alarme.
Se foi programado intencionalmente, o alarme pode ser suprimido durante o controle cíclico com o controle de posição já ativado através do dado de máquina MD11410 $MN_SUPPRESS_ALARM_MASK Bit21 = 1.

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

Definições: - 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Alterar o MD34200 $MA_ENC_REFP_MODE ou comutar para JOG+REF e depois proceder com o referenciamento.

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

Definições: 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.

Correção: Corrigir o programa de peças do NC. Efetuar a sincronização da marca zero posicionando, ou girando (ao menos uma volta), em controle de velocidade ou programando G74 antes de ativar a função que provocou o 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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.

22060 [Canal %1:] Controle de posicionamento esperado para eixo/fuso %2

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

Definições: O tipo de acoplamento programado (DV, AV) ou a função programada exige o controle de posicionamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Ativar o controle de posicionamento exigido, p.ex. pela programação de SPCON.

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

---

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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
Verificar as limitações ativas para o giro do fuso. Configurar uma rotação menor para busca da marca zero MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Verificar a banda de tolerância para a velocidade atual MD35150 $MA_SPIND_DES_VELO_TOL. Programar um modo diferente de referenciamento 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

Definições: 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.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Configurar rotação baixa de busca da marca zero MD34040 $MA_REFP_VELO_SEARCH_MARKER. Verificar a configuração de freqüência limite do encoder MD36300 $MA_ENC_FREQ_LIMIT e MD36302 $MA_ENC_FREQ_LIMIT_LOW. Ajustar outro modo de referenciamento (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

Definições: O comando de movimento de ferramenta desejado - emitido pela MMC 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.

Correção: Verifique se a ferramenta está contida no magazine desejado ou programe outra ferramenta para a troca.

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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Assegurar-se que a ferramenta indicada se encontre no magazine desejado ou selecionar uma outra ferramenta que deve ser trocada.
- Verificar se os dados de máquina MD20110 $MC_RESET_MODE_MASK, MD20112 $MC_START_MODE_MASK e o dado de máquina a eles associado MD20122 $MC_TOOL_RESET_NAME condizem com os dados atuais definidos.

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)

Definições: 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.

Correção: - 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 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 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)

Definições: 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 alarme pode, pr. ex. ocorrer em conjunto com o alarme 14710 (erro da geração do bloco INIT). Nesta situação especial a NCK tenta, pe. ex. substituir a ferramenta que está bloqueada no fuso por uma ferramenta disponível (mas que não existe neste caso de erro).
Este conflito deve ser solucionado pelo operador, p. ex. removendo do fuso a ferramenta que está no fuso através de um comando de movimento (p. ex. mediante controle MMC)

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

Correção:
- 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.
- Se um alarme ocorrer na programação TCA: Foi programado um número duplo >0?
- 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.

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

Definições: 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.

Correção:
- 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

Definições: 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.

Correção: Certifique-se, antes do backup de dados, de que não ficou nenhuma ferramenta no magazine intermediário. Repetir o backup de dados depois de remover as ferramentas do magazine 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-

Definições: 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 MMC, 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.

Correção: 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 MMC 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 MMC 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

Definições: 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.

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

22200 [Canal %1:] Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca

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

Definições: 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.

Correção: 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:] Fuso %2 parada do eixo durante abertura de rosca

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

Definições: 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.

Correção: 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.

22260 [Canal %1:] Fuso %2 a rosca pode ser danificada

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Nome do eixo
%3 = Número de bloco

Definições: No caso da operação BLOCO À BLOCO ter sido selecionada e de um encadeamento de blocos de rosqueamento, surgem pausas após o processamento de cada bloco até que for executado uma nova partida de ciclo NC.
No modo normal de bloco à bloco, o programa é interrompido por um nível superior de lógica somente nos limites de bloco nos quais não podem surgir nenhuma violação ou erros de contorno. No caso de blocos de rosqueamento encadeados, isto vale após o último bloco de rosqueamento.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Caso esteja programado apenas um bloco de rosqueamento, a mensagem de alarme pode ser ignorada.
No caso de vários blocos de rosqueamento sucessivos, não executar esse segmento do programa no modo automático BLOCO À BLOCO.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Utilizar valores de Preset mais adequados (menores).

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

22400 [Canal %1:] Opção 'manivela de contorno' não criada

Parâmetros: %1 = Número do canal

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.
O MDMD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 substitui o alarme de Reset presente pelo alarme de Cancel 25011.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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. Desativar a monitoração com o respectivo sinal de interface DB380x DBX1.5 / 1.6 = 0 (sistema de medição de posição 1/2).
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.

25010 Eixo %1 sujeira no sistema de medição

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: 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.

Correção: 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 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

Definições: 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.
O MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING >100 retorna o alarme de Cancel ao invés do alarme de Reset 25001.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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 de Apagar ou NC START

25020 Eixo %1 monitoração da marca zero do encoder ativo

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: 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.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada.
Os desvios podem resultar através de erros de transmissão, interferências, falhas de hardware do encoder ou da eletrônica de avaliação usada no controle de posição do encoder utilizado. Por isso que se deve controlar o desvio de valores reais:
1. Trecho de transmissão: Controlar o conector de valores reais quanto ao contato correto, o cabo do encoder quanto à condutibilidade, verificar curto à massa e curto-circuito (Mau contato?).
2. Pulsos do encoder: A alimentação de corrente do encoder está dentro dos limites de tolerância?
3. Eletrônica de avaliação: Substituição/reconfiguração do módulo de acionamento ou de encoder utilizado.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 0 ou 100 (n = número de encoder: 1,2).

Continuação do 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

Definições: 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.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Os desvios podem resultar através de erros de transmissão, interferências, falhas de hardware do encoder ou da eletrônica de avaliação usada no controle de posição do encoder não utilizado. Por isso que se deve controlar o desvio de valores reais:
1. Trecho de transmissão: Controlar o conector de valores reais quanto ao contato correto, o cabo do encoder quanto à condutibilidade, verificar curto à massa e curto-circuito (Mau contato?).
2. Pulsos do encoder: A alimentação de corrente do encoder está dentro dos limites de tolerância?
3. Eletrônica de avaliação: Substituição/reconfiguração do módulo de acionamento ou de encoder utilizado.
A monitoração pode ser desativada se o dado de máquina MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING[n] for definido como 0 ou 100 (n = número de 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

Definições: Este alarme somente aparece em encoders absolutos:
a. Aviso sobre um ajuste incorreto do encoder absoluto (no SIMODRIVE611D ou em acionamentos PROFIdrive), isto é, quando o MD34210 $MA_ENC_REFP_STATE tiver o valor 0. Neste caso é retornado um 0 como identificação precisa de erro.
b. Apenas no SIMODRIVE611D, se para o encoder absoluto haver uma monitoração de marca zero ativada (veja MD36310 $MA_ENC_ZERO_MONITORING): Neste caso a posição absoluta do encoder absoluto não pôde ser lida isenta de erros:
Significado das identificações precisas de erro:
(Bit 0 Não usado)
Bit 1 Erro de paridade
Bit 2 Bit de alarme do encoder
Bit 3 Erro CRC
Bit 4 Timeout - Falta bit de Start na transmissão EnDat
Somente exibição deste alarme, pois a posição absoluta neste momento para o controle/contorno propriamente dito não é necessária.
A ocorrência freqüente deste alarme significa que a transmissão do encoder absoluto ou o encoder absoluto mesmo está danificado e uma das seguintes situações de seleção de encoder ou de Power On eventualmente mediu um valor absoluto incorreto.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: a. Verificar o ajuste do encoder (referência de máquina) e se necessário reajustar o encoder.
b. Substituir o encoder, substituir e blindar o cabo de encoder (ou desativar a monitoração de marca zero).

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

Definições: 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.

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

25040 Eixo %1 monitoração de eixo em repouso

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso

Definições: 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.

Correção: 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, acionamento SIMODRIVE611D).

Continuação do 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

Definições: 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.

Correção: - 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: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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 (valores padrão: p. ex. 840D=110%).
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.

Correção: 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 (não para acionamentos SIMODRIVE611D)?

Continuação do 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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 1º 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar a área de service autorizada. Verificar os dados de máquina dos encoders ativos e selecionados. Verificar o dado de máquina para a tolerância do encoder (MD36510 $MA_ENC_DIFF_TOL)

Continuação do 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Favor contatar a Assistência Técnica autorizada. Controle dos sinais de interface específicos de eixo e fuso <Regler-Parametersatz1A-C/> (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]
- MD32800 $MA_EQUIV_CURRCTRL_TIME [n]
- MD32810 $MA_EQUIV_SPEEDCTRL_TIME [n]
- MD32910 $MA_DYN_MATCH_TIME [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

Definições: 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 DRIVE_FUNCTION_MASK, 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.

Correção: Avaliação dos alarmes de acionamento acima referidos.

Continuação do 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

Definições: Falha do grupo do acionamento (auto-cancelável).

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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.

Correção: 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: 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

Definições: 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 (SIMODRIVE611D: MD1005 $MD_ENC_RESOL_MOTOR; 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.

Correção: 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. Estes podem ser a causa de registros incorretos em MD1022 $MD_ENC_ABS_RESOL_MOTOR/MD1032 $MD_ENC_ABS_RESOL_DIRECT, os quais são lidos do acionamento pelo próprio 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.
Para acionamentos PROFIdrive: (ADI4, SIMODRIVE611U, SINAMICS):
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.

Correção: 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: 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

Definições: 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 bruto (SIMODRIVE611D e PROFIdrive)
= 4 Encoder absoluto (EnDat para SIMODRIVE611D; todos encoders absolutos suportados pelo acionamento PROFIdrive)
MD30130 $MA_CTRLOUT_TYPE
= 0 Simulação
= 1 Standard (SIMODRIVE611D e 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.

Correção: 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.

26014 Eixo %1 dado de máquina %2 valor inválido

Parâmetros: %1 = Nome do eixo, número do fuso
%2 = String: Valor do MD

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Continuação do 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

Definições: 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.

Correção: Repetir a entrada com o valor correto e Reset.

Continuação do 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

Definições: A mesma atribuição de setpoint foi realizada em duplicidade.
MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR contém o mesmo valor para diferentes eixos.
PROFIdrive: Os MDs mencionados contém os mesmos valores para diferentes eixos, ou diferentes entradas em $MN_DRIVE_LOGIC_ADDRESS contém 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.

Correção: Por favor, informe o departamento de manutenção autorizado. Evitar a dupla parametrização da saída de valor nominal, corrigindo MD30110 $MA_CTRLOUT_MODULE_NR. Verifique também o tipo bus selecionado 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

Definições: 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.

Correção: Se possível, alterar o movimento de medição de forma a que o eixo respectivo não tenha que se movimentar; e não programar este eixo no bloco MEAS novamente. No entanto, já não é possível consultar um valor medido para este eixo. Senão, substituir o módulo de regulação por um outro que suporte a medição. Veja MD13100 $MN_DRIVE_DIAGNOSIS[8].

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

26022 Eixo %1 encoder %2 medição com simulação de encoder não é possível

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do encoder

Definições: 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.

Correção: - Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado.
- Se possível, alterar o movimento de medição de forma a que o eixo respectivo não tenha que se movimentar; esse eixo também não deve ser programado no bloco MEAS novamente. No entanto, já não é possível consultar um valor medido para este eixo.
- Assegurar-se de que não ocorram medições 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

Definições: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado pelo software

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique MD

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

Definições: Dado de máquina contém um valor inválido e por isso foi trocado internamente pelo software para um valor válido.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Verifique MD

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

Definições: 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.

Correção: - 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.

26030 Eixo %1 encoder %2 Posição absoluta perdida

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

Definições: A posição absoluta do encoder absoluto tornou-se inválida
- visto que na mudança de grupo de parâmetros foi detectada uma relação alterada das marchas de transmissão entre o encoder e a usinagem ou
- devido a uma troca de encoders (mudou o número de série do encoder absoluto, compare o MD34230 $MA_ENC_SERIAL_NUMBER, assim como o parâmetro específico de 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.
Canal não está pronto.

Correção: 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: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: 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.

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

Definições: 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.

Correção: Nos casos a seguir, a comutação de bloco de parâmetros também é realizada com diferentes configurações dos fatores de transmissão de carga, via MD31060 $MA_DRIVE_AX_RATIO_NUMERA e MD31050 $MA_DRIVE_AX_RATIO_DENOM, sem a emissão de alarme:
1. Caso nenhum controlador de posição esteja ativo (ex: em modo de acompanhamento ou se o fuso esteja no modo de velocidade controlada).
2. No controle de posição com o encoder direto.
3. No controle de posição com encoder indireto (a última posição calculada não deve exceder o valor definido em 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

Definições: 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.

Correção: 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

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

Definições: Este alarme normalmente ocorre em um bloco com transmissão de função auxiliar durante um movimento. Neste caso, o tempo de espera pelo reconhecimento da função auxiliar foi maior que o planejado.
O alarme também ocorre se houver alguma inconsistência interna no controle, causando bloqueio inesperado do modo contínuo de avanço (G64, G641, ...).
A interpolação de avanço é interrompida abruptamente no final do bloco indicado na mensagem (parada regenerativa). Na próxima mudança de bloco, o avanço continua, a não ser que a parada brusca tenha causado um erro no controlador de posição (p.ex.: devido a parametrização do MD36400 $MA_CONTOUR_TOL estar muito sensível).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Se o alarme ocorrer em um bloco com transmissão de função auxiliar durante o movimento: aumentar o valor do MD10110 $MN_PLC_CYCLE_TIME_AVERAGE.
- Programar G09 no bloco indicado na mensagem para permitir que a interpolação de avanço pare como planejado.

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

Definições: O sincronismo entre a interpolação e a preparação está com erro.

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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, controlado exclusivamente pelo PLC

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: 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.

Correção: 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:] Eixo %2 não disponível para o programa NC, eixo PLC atribuído definitivamente

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: 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.

Correção: 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.

26100 Eixo %1 acionamento %2 sinal de vida ausente

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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.

Correção: - 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

Definições: 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 no SDB tipo 2000.

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.

Correção: 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 (e que também não estão no SDB tipo 2000) ou então não foram selecionados iguais durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída.

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

Definições: 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 no SDB 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.

Correção: 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 (p. ex. os valores não estão no SDB Type 2000) ou então foram selecionados endereços divergentes durante a configuração dos endereços dos slots de entrada e de saída do acionamento na configuração Profibus.

- 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.

26120 [Canal %1:] Eixo %2, $AA_ESR_ENABLE = 1, mas o eixo deverá ser definido como NEUTRAL

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: $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

Definições: 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.

Correção: 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.

26124 [Canal %1:] Eixo %2, $AC_ESR_TRIGGER ativado, mas o eixo é NEUTRO e não pode executar nenhum ESR

Parâmetros: %1 = canal
%2 = Eixo, fuso

Definições: O ESR específico de canal ($AC_ESR_TRIGGER) foi ativado, mas um eixo com configuração ESR é NEUTRO no momento do disparo.
Os eixos neutros são ignorados no ESR (exceto eixos individuais, todavia estes reagem somente com o $AA_ESR_TRIGGER[Ax]).

Reação: Visualização de alarme.

Correção: $AA_ESR_ENABLE[eixo] = 1 não deveria ser definido para 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

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

Definições: 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.

Correção: 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

29033 [Canal %1:] Troca do eixo %2 não é possível, movimento de eixo PLC ainda não concluído

Parâmetros: %1 = Número do canal
%2 = Eixo

Definições: 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.

Correção: 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.

61000 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Nenhuma correção de ferramenta ativa**

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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: -

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

61005 [Canal %1:] Bloco %2: 3º eixo geométrico não existente

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

Definições: Na aplicação em um torno sem eixo Y no plano G18.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O alarme é ativado através dos seguintes ciclos:.

Correção: Selecionar ferramenta.

61009 [Canal %1:] Bloco %2: Núm. de ferramenta ativo = 0

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: A sobremedida de acabamento na base é maior do que a profundidade total.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições:

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

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

Correção: Ajustar MD 28082: MM_SYSTEM_FRAME_MASK, BIT5=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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção: Verificar o valor do parâmetro.

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - Escolher um nome 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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
4: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições: O mesmo fuso foi programado em duplicidade.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção:

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

Definições: 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.

Correção:

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

61057 **[Canal %1:] Bloco %2: O número de alojamento de magazine não é um número: %4**

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

Definições: 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.

Correção:

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

Definições:

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

Correção: - CYCLE952: A função Balance Cutting deve ser habilitada através do MD52218 $MCS_FUNCTION_MASK_TURN, Bit6.

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

Definições: -

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

Correção: -

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

Definições: -

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

Correção: -

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção: Ou deve-se especificar valores diferentes para o ponto de referência (plano de referência) e plano de retrocesso na especificação incremental da profundidade, ou a profundidade deve ser especificada como valor absoluto.

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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O valor do parâmetro para o sentido de fresamento(_CDIR) foi especificado incorretamente.

Correção: - 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: Sobremedida de acab. no fundo > aproximação em profundidade

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

Definições: 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.

Correção: 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 aprox. > diâmetro de ferramenta

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O raio da ferramenta ativa é negativo, isto é inválido.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Verificar o parâmetro _LP1 ou _LP2.

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

61117 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Raio de ferramenta ativo <= 0**

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

61133 **[Canal %1:] Bloco %2: Parâmetro do 3º eixo paralelo incorreto, verificar os nomes de eixo ou a GUD _SCW_N[]**

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

61136 **[Canal %1:] Bloco %2: Nenhum 3º eixo geométrico acordado no GUD _SCW_N[]**

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

61150 [Canal %1:] Bloco %2: Nenhum ajuste de ferramenta possível --> Código de erro: %4

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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> permitido somente plano de rotação novo, veja o parâmetro _ST

61151 **[Canal %1:] Bloco %2: Nenhuma orientação de ferramenta possível --> Código de erro: %4**

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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> permitido somente plano de rotação adicionado, veja o parâmetro _ST

61152 **[Canal %1:] Bloco %2: Cinemática de eixo B (tecnol. torno)ajustada incorr. ou não foi ajustada no start-up do ciclo de rotação --> Cód. erro: %4**

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

Definições:

Correção: 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: Nenhum modo de rotação -Eixos rotativos direto- possível --> Código de erro: %4**

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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> nenhuma ferramenta ou nenhum corte (D1..) ativo

61154 **%[[Canal %1:] Bloco%2: %]Profundidade final programada incorretamente**

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Verificar ponto de referência na tela, entre apenas -X, centro ou +X

61158 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Plano de usinagem programado incorretamente**

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

Definições:

Correção: Verificar o plano de usinagem (G17, G18 ou G19)

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: - 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

Definições:

Correção: - Os parâmetros de ferramenta Diâmetro ou Ângulo de ponta devem ser maior que zero
- 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

Definições:

Correção: -

61164 [Canal %1:] Bloco %2: A transformação é de um tipo incorreto: %4

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: O dado de máquina precisa ser verificado. Corrigir o ajuste do dado de máquina.

61167 [Canal %1:] Bloco %2: A transformação não foi ajustada: %4

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

Definições:

Correção: A transformação indicada não foi ajustada. Ajustar a transformação.

61168 [Canal %1:] Bloco %2: Plano de usinagem incorreto: %4

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

Definições:

Correção: O plano de usinagem não está correto. Programar o plano de usinagem correto.

61175 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo de abertura programado muito pequeno

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Mesmo que existam mais blocos de dados de rotação, não foi especificado um nome único.

Correção: Atribuir nome único para o bloco de dados da rotação ($TC_CARR34[n]), se dado da máquina 18088 $MN_MM_NUM_TOOL_CARRIER é >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

Definições: Com a atual versão de software NCK não é possível executar a rotação.

Correção: 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

Definições: O nome indicado do bloco de dados de rotação é desconhecido.

Correção: 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

Definições: O valor do parâmetro do modo de retrocesso (_FR) está fora da faixa válida.

Correção: 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

Definições: A superfície definida através do ângulo de entrada não pode ser usinada com a máquina.

Correção: -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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Falta a entrada do vetor de eixo rotativo V1 ou V2, ou esta mesma está incorreta.

Correção: Verificação da colocação em funcionamento da rotação CYCLE800
Verificar o vetor de eixo rotativo V1: $TC_CARR7[n], $TC_CARR8[n], $TC_CARR9[n]
Verificar o vetor de eixo rotativo V2: $TC_CARR10[n], $TC_CARR11[n], $TC_CARR12[n]
n Número do bloco de dados de rotação

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

Definições:

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

Correção: 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

Definições: Para o eixo rotativo 1 não foi indicado nenhum nome de eixo.

Correção: 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

Definições: Giro direto: Verifica valores das entradas do eixo rotativo.

Correção: Modo de rotação direto: Controlar os valores de entrada dos eixos rotativos ou verificar a colocação em funcionamento da rotação CYCLE800.
Verificar a faixa de ângulos dos eixos rotativos no bloco de dados de rotação n:
Eixo rotativo 1: $TC_CARR30[n], $TC_CARR32[n]
Eixo rotativo 2: $TC_CARR31[n], $TC_CARR33[n]`

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

Definições:

Correção: Verificar a colocação em funcionamento da rotação CYCLE800. Parâmetro $TC_CARR37[n] da 7ª e 8ª casa decimal
n Número do bloco de dados de rotação
Código de erro:
A: O afastamento Z não foi ajustado
B: O afastamento Z XY não foi ajustado
C: O afastamento máximo no sentido da ferramenta não foi ajustado
D: O afastamento incremental no sentido da ferramenta não foi ajustado
E: Afastamento no sentido da ferramenta: A função NC CALCPOSI aponta um erro
F: Afastamento no sentido da ferramenta: Nenhum eixo de ferramenta disponível
G: Afastamento máximo no sentido da ferramenta: Curso de afastamento negativo
H: Afastamento incremental no sentido da ferramenta: Curso de afastamento negativo
I: O afastamento não é possível

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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: -

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

Definições:

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

Correção: -

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

Definições: Transformação multi-eixos (TRAORI) e TOOLCARRIER (TCARR) ativados simultaneamente.

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: -

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

Definições:

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

Correção: Código de erro:
A: Orientação da ferramenta e alteração nos dados de giro gravados não permitidos.

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

Definições: O bloco de usinagem possui muitos elementos.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.
Correção:	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
Definições:	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.
Correção:	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
Definições:	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.
Correção:	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
Definições:	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.
Correção:	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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Selecionar 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

Definições: O raio do círculo programado é muito pequeno.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Verificar a medida da saliência da peça bruta. A saliência da peça bruta deve ser maior do que da peça acabada.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.

Correção: 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
Definições: Não existe nenhuma ferramenta ativa.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Plano de retração não atingido!

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O apalpador de medição da ferramenta está calibrado incorretamente.

Correção: 840D sl - até SW 1.x :
Verificar as seguintes variáveis no módulo de dados GUD7: E_MESS_MT_DR[n] ou E_MESS_MT_DL[n] para apalpador de medição n+1
840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
Verificar os seguintes dados de máquina: 51778 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_LENGTH[n] ou 51780 $MNS_J_MEA_T_PROBE_DIAM_RAD[n] para apalpador de medição n+1

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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"

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: Simule o programa 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.

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O sentido de usinagem foi especificado incorretamente.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: Número de cantos muito pequeno.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.

Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: Chanfro/raio muito grande.
Reação: Parada do interpretador
NC START desabilitado neste canal.
Sinais da interface são acionados.
Visualização de alarme.
Correção: 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
Definições: Não foi especificado nenhum sobremetal de acabamento.

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

Correção: 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

Definições: Erro no deslocamento para a parada fixa.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: A configuração do contra-fuso está incompleta.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: A ferramenta foi definida incorretamente.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 > raio da ferramenta**

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O ângulo da ferramenta é inválido.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: O ponto de partida da usinagem está fora dos planos de afastamento.

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

Correção: 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

Definições: O ponto final da usinagem está fora dos planos de afastamento.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: 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.
Correção: 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
Definições: Não existe nenhum fuso mestre ativo.

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: Especifique o número do canal do eixo do fuso principal em MD52206 $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

Definições:

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

Correção: Especifique o número do canal de eixo do contrafuso MD52206 $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

Definições:

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

Correção: Especifique o número do canal do fuso da ferramenta em MD52206 $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

Definições:

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

Correção: Especifique o número do canal do eixo linear do contrafuso em MD52206 $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

Definições:

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

Correção: Especifique o número do canal do eixo B em MD52206 $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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições: A peça bruta foi programada incorretamente.

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

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições:

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

Correção:

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

Definições: O curso de medição foi totalmente percorrido, sem que fosse gerado um sinal de ativação na entrada da medição.

Correção: -Verificar entrada de medição
-Verificar curso de medição
-Apalpador de medição com defeito

61302 [Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição - Colisão

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

Definições: O apalpador de medição colidiu com um objeto durante o posicionamento.

Correção: - Verificar o diâmetro da saliência (pode ser muito pequeno)
- Verificar o curso de medição (pode ser muito grande)

61303 [Canal %1:] Bloco %2: Intervalo de segur. excedida

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

Definições: O resultado da medição difere muito do valor indicado.

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o setpoint e parâmetro _TSA
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o setpoint e o parâmetro TSA

61304 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o setpoint e parâmetro DIF
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o setpoint e o parâmetro DIF

61307 [Canal %1:] Bloco %2: Variante de medição é incorreta

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro _MVAR tem um valor não permitido.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro S_MVAR tem um valor não permitido.

61308 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o curso de medição

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

Definições:

Correção: Para a medição é gerado um percurso cuja extensão pode ser predefinida. Este descreve o curso máximo antes e após a posição de comutação esperada (aresta da peça de trabalho), este valor deve ser maior que 0.
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _FA
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro DFA

61309 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de apalpador de medição

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

Definições:

Correção: Medição da peça de trabalho:
Verificar o tipo de ferramenta do apalpador de medição no gerenciamento de ferramentas.
Na medição de peças no fresamento deve-se utilizar preferencialmente um tipo de ferramenta 710 ou um tipo 1xy.
Na medição de peças no torneamento deve-se utilizar preferencialmente um tipo de ferramenta 580 ou um tipo 5xy.
Medição de ferramenta:
- Para 840D sl - até SW 1.x :
Para medição de ferramenta no fresamento não foi especificado nenhum tipo de apalpador de medição de ferramentas permitido no _TP[x,8] ou _TPW[x,8], e para o tipo de
ferramenta "Disco" deve-se verificar o plano de trabalho G17...G19 permitido.
- Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
Para medição de ferramenta no fresamento não foi especificado nenhum tipo de apalpador de medição de ferramentas permitido no SD54633 $SNS_MEA_TP_TYPE[x] ou no SD54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE[x], e para o tipo de ferramenta "Disco" deve-se verificar o plano de trabalho G17...G19 permitido.

61310 [Canal %1:] Bloco %2: Fator de escala está ativo

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

Definições: Fator de escala = A escala está ativa.

Correção: 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

Definições: 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).

Correção: Selecionar o número do 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

Definições:

Correção: O ciclo de medição chamado não é permitido.

61313 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número do apalpador de medição

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

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro _PRNUM junto com os seguintes campos de dados e dados de máquina
Para 840D sl - até SW 1.x :
- Campo de dado _WP[], _TP[] e _TPW[] para ajustar outros apalpadores de medição de ferramentas ou de peças e adaptar o _CVAL[0]/_CVAL[1] de acordo.
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
-Verificar os seguintes dados de máquina: 51600 $MNS_MEA_CAL_WP_NUM, 51602 $MNS_MEA_CAL_TP_NUM e 51603 $MNS_MEA_CAL_TPW_NUM

61314 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o tipo de ferramenta selecionado

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

Definições:

Correção: Tipo de ferramenta não permitida para Medição de ferramenta/Calibração do apalpador de ferramenta.

61315 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a posição do corte

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

Definições:

Correção: Verificar a posição do corte da ferramenta (apalpador de medição) na memória TO.

61316 [Canal %1:] Bloco %2: Impossível determinar ponto central e raio

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

Definições: Nenhum círculo pode ser calculado a partir dos pontos medidos, pois todos pontos medidos estão dispostos sobre uma reta.

Correção: 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

Definições: Parametrização incorreta; requer 3 ou 4 pontos para poder calcular o centro.

Correção: 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro (_K)
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro (FW)

61319 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o parâmetro de chamada CYCLE114

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar os parâmetros _TNUM e _TNAME.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- 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

Definições:

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

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _KNUM
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o número especificado na correção do ponto zero

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

61322 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 4º dígito do _KNUM

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

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61323 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 5º dígito do _KNUM

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

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61324 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o 6º dígito do _KNUM

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

Definições: A posição mencionada pelo _KNUM contém valores inválidos. Também verificar o _MVAR!

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM) e variante de medição (_MVAR)

61325 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo de medição/deslocamento

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Verificar o parâmetro _MA para o eixo de medição
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro para o sentido de medição (_MD) contém um valor incorreto.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o sentido de medição (+ -) especificado na tela.

61327 [Canal %1:] Bloco %2: Reset de programa é necessário

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

Definições: NC-Reset necessário.

Correção: Executar NC-Reset.

61328 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o número D

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

Definições: O número D no parâmetro _KNUM é 0.

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (_KNUM)
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro para destino da correção de ferramenta (S_KNUM1)

61329 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o eixo rotativo

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

Definições:

Correção: 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.
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o MD 20080 e/ou o MD 30300.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o MD 20080, MD 30300 e/ou o MCS 52207 - Bit6.

61330 [Canal %1:] Bloco %2: Rotação de coordenadas ativa

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

Definições: No sistema de coordenadas rotacionado não é possível realizar nenhuma medição.

Correção: 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro de ângulo de partida (_STA) é muito grande para o eixo de medição indicado.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro de ângulo de partida (alpha 0) é muito grande para o eixo de medição indicado.
Selecionar outro eixo de medição.

61332 [Canal %1:] Bloco %2: Alterar a posição da ponta de ferramenta

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

Definições: A ponta da ferramenta está abaixo da superfície do apalpador de medição (p. ex. em um anel de ajuste ou cubo).

Correção: 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

Definições:

Correção: O parâmetro _CALNUM é muito grande, reduzir este parâmetro até um valor admissível
Para 840D sl - até SW 1.x :
- Aumentar o valor máximo _CVAL[2] na GUD6
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
- Verificar o seguinte dado de máquina: 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM

61334 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a zona de proteção

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

Definições:

Correção: Verificar o parâmetro para a zona de proteção
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- _SZA ou _SZO
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- XS, YS ou ZS

61335 [Canal %1:] Bloco %2: Reservado

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

Definições: Alarme ativado: Reservado

Correção: reservado

61336 [Canal %1:] Bloco %2: Não há eixos geométricos

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

Definições: Não foi configurado nenhum eixo geométrico.

Correção: Dado de máquina MD 20060 precisa ser alterado.

61337 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar a entrada de medição

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

Correção: Em algumas variantes de medição, como na medição de saliências, além dos próprios cursos de medição, também são gerados percursos intermediários que são percorridos com um determinado avanço.
Os valores para o avanço são especificados:
- Para 840D sl - até SW 1.x : nos parâmetros _SPEED[1] e _SPEED[2] na GUD6.
- Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 : nos dados de ajuste 55631 $SCS_MEA_FEED_PLANE_VALUE e 55632 $SCS_MEA_FEED_FEEDAX_VALUE

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 1.x : Verificar o parâmetro _SPEED[0] na GUD6
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 : Verificar o dado de ajuste 55630 $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

Definições:

Correção: Erro interno no ciclo de medição

61341 **[Canal %1:] Bloco %2: Apalpador de medição não foi calibrado no plano ativo**

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

Definições:

Correção: Calibre o apalpador antes de chamar um ciclo

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
Reduzir o número D no _KNUM, e verificar o SW ou o número plano MD.

61346 [Canal %1:] Bloco %2: Distância do ponto inicial e ponto de medição <= 0

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

Definições:

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

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro _SETV[0] ou _SETV[1] não foi definido ou então é menor que 0.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro X1 ou X2 não foi atribuído ou é menor que 0.

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

61347 [Canal %1:] Bloco %2: Ângulo 1º canto - 2º canto é 0

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- O parâmetro do ângulo de indexação (_INCA) é 0.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- O parâmetro do ângulo de indexação (alpha 1) é 0.

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

Definições:

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

Correção:

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

Definições:

Correção: A distância entre o canto superior e o canto inferior do apalpador de medição de ferramentas é 0; relevante na medição do raio.
Para 840D sl - até SW 1.x : Verificar o parâmetro _TP[x,9]
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 : 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Especificar o avanço de medição e/ou a rotação do fuso na medição de ferramentas com fuso em rotação na variável GUD _MFS.
- Verificar o parâmetro _MFS[0]
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- 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

Definições:

Correção: 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

Definições: O caminho especificado para o arquivo de log é incorreto.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

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

Definições: O diretório especificado não existe ou o caminho é incorreto.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61354 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo para arquivo de protocolo não encontrado

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

Definições: Nenhum nome especificado para o arquivo de log.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

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

Definições: O alarme foi disparado pelo seguinte ciclo: CYCLE106.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61356 [Canal %1:] Bloco %2: arquivo para arquivo de protocolo sendo utilizado

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

Definições: O arquivo log está sendo usado por um programa do NC.

Correção: Verificar o parâmetro _PROTNAME[1]

61357 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Não há recursos livre

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

Definições: Não existe espaço suficiente disponível na memória do NC ou 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.

Correção: Apagar ou descarregar arquivos
MD18270: $MN_MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR, MD18280: $MN_MM_NUM_FILES_PER_DIR ou MD18320:
Verificar $MN_MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM e aumente se necessário.

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

61358 **[Canal %1:] Bloco %2: Erro na protocolização**

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

Definições: Erro interno.

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61359 **[Canal %1:] Bloco %2: - continuar com RESET**

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

Definições: Erro interno.

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61360 **[Canal %1:] Bloco %2: Tarefa de protocolização não definida- continuar com RESET**

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

Definições: O ciclo CYCLE106 foi chamado com um parâmetro incorreto.

Correção: Verificar a chamada de ciclo do CYCLE106, principalmente o parâmetro de chamada

61361 **[Canal %1:] Bloco %2: Impossível protocolizar a variável**

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

Definições: O valor especificado em _PROTVAL[ ] não pode ser registrado

Correção: Verificar o parâmetro _PROTVAL[]

61362 **[Canal %1:] Bloco %2: CYCLE118: Número de valores muito grande**

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

Definições: 4. parâmetro para o CYCLE118 é maior que 10.

Correção: Reduzir 4º parâmetro (PAR4) do CYCLE118

61363 **[Canal %1:] Bloco %2: Número máximo de linhas de valores para gravação excedido**

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

Definições: Número máximo de linhas de valores foi excedido

Correção: Reduzir o número de valores.
Verificar o parâmetro _PROTFORM[4]

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro da profundidade de penetração incremental (_ID)
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro da profundidade de penetração incremental

61365 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar o avanço circular

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _RF
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 1.x :
- Verificar o parâmetro _CM[5] na GUD6, os valores permitidos são 3 (corresponde ao M3) e 4 (corresponde ao M4)
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
- Verificar o dado de ajuste 54674 $SNS_MEA_CM_SPIND_ROT_DIR, os valores permitidos são 3 (corresponde ao M3) e 4 (corresponde ao M4)

61367 [Canal %1:] Bloco %2: Parâmetros %4 são idênticos

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos do _SETV[0...7].
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos de X1 X2 Y1 Y2 X3 Y3 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos do _SETV[0...7].
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Definir posições diferentes para os respectivos pontos de X1 X2 Y1 Y2 X3 Y3 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

Definições:

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

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Definir P1 e P2 e/ou P3 e P4 de modo que a intersecção das retas que convergem até este ponto esteja fora das seções formadas pelo P1 e P2 e/ou P3 e P4.
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Definir X1 e X2 e/ou Y1 e Y2 de modo que a intersecção das retas que convergem até este ponto esteja fora das seções formadas pelo X1 e X2 e/ou Y1 e Y2.

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

61370 [Canal %1:] Bloco %2: _PROTVAL[0] - _PROTVAL[5] não contém nenhuma entrada

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

Definições:

Correção: Insira valores em _PROTVAL[0...5].

61371 [Canal %1:] Bloco %2: O produto da largura de coluna e o número das colunas excede 200 caract.por linha

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

Definições:

Correção: Reduzir a largura da coluna (_PROTFORM[4]) ou número de colunas (_PROTVAL[2...5]).

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

Definições:

Correção: Altere as variantes de medição ou verifique o equipamento da máquina

61373 **[Canal %1:] Bloco %2: Sensor monodirecional requer fuso de SPOS apto**

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

Definições:

Correção: Verifique as funções da máquina

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

Definições:

Correção: Calibrar o probe na direção do eixo especificado.

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

Definições:

Correção: 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.

61401 **[Canal %1:] Bloco %2: O apalpador de medição não aciona, restrição de curso de deslocamento através da posição final de software**

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

Definições:

Correção: A posição especificada como nominal não pode ser alcançada devido à ultrapassagem da posição final de software.
- Verificar o valor nominal especificado

61402 **[Canal %1:] Bloco %2: Colisão do apalpador de medição, limitação de curso por posição final de software**

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

Definições:

Correção: Durante a medição com as variantes de medição borda/eixo, o curso de posição foi limitado no plano através da posição final de software. No seguinte avanço em profundidade no eixo de avanço em profundidade ocorreu um acionamento do apalpador de medição.
Controlar a posição programada em relação a chave fim de curso de software.

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

Definições:

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

61404 **[Canal %1:] Bloco %2: Correção da ferramenta não executada**

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

Definições:

Correção: Verificar as especificações de ferramenta pendentes.

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o parâmetro _DLNUM
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro DL
Verificar o número da correção de somas e da correção de ajuste

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Ajuste MD 28081>0, $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

Definições:

Correção: Verifique valor desejado do 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Empregar o apalpador de medição permitido para o plano de usinagem:
- Para 840D sl - até SW 1.x : as variáveis _TP[x,8] e _TPW[x,8] na GUD6
- Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 : verificar os dados de ajuste 54633 $SNS_MEA_TP_TYPE e 54648 $SNS_MEA_TPW_TYPE
ou alterar o plano de usinagem.

61416 **[Canal %1:] Bloco %2: adaptar vetor tamanho %4!**

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 1.x :
Ajustar a entrada _CVAL com o número de campos de dados de apalpador e de corpo de calibração disponíveis, isto é,
- adaptar tamanho de campo _TP[ ]/_CVAL[0]! ou
- adaptar tamanho de campo _WP[ ]/_CVAL[1]! ou
- adaptar tamanho de campo _KP[ ]/_CVAL[2]! ou
- adaptar tamanho de campo _TWP[ ]/_CVAL[3]!
Para 840D sl/828D - a partir do SW 2.5 :
Verificar os dados de máquina para o número de campos de dados de apalpador e de corpo de calibração, isto é,
- apalpador de medição de peças 51600 $MNS_MEA_CAL_WP_NUM ou
- corpo de calibração 51601 $MNS_MEA_CAL_EDGE_NUM ou
- apalpador de medição de ferramentas no MCS 51602 $MNS_MEA_CAL_TP_NUM ou
- apalpador de medição de ferramentas no WCS 51603 $MNS_MEA_CAL_TPW_NUM

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: MD11420: Verificar o LEN_PROTOCOL_FILE.

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

Definições:

Correção: O apalpador de medição de peças deverá estar calibrado de acordo com sua aplicação nos ciclos de medição.

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> _OVR[] - Campo de parâmetro muito pequeno. Controlar a definição GUD.
DEF CHAN REAL _OVR[72] (até MZ06.03.xx.xx =32)

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

Definições:

Correção: Causas de erro para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
1. Código de erro = A -> _MVAR = 9x caracteres CYCLE996 medição cinemática
2. Código de erro = B -> Parâmetro incorreto para normalização (_MVAR)
3. Código de erro = C -> Variante de medição "apenas calcular" ativa, mas sem medição do eixo rotativo 1 e 2 (veja também o parâmetro _OVR[40])

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

Definições:

Correção: Causas do erro:
Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
1. O parâmetro _TNUM do CYCLE996 está incorreto ou é igual a zero
2. Nenhum bloco de dados de rotação criado -> MD18088 = 0
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
1. O parâmetro S_TC do CYCLE996 está incorreto ou é igual a zero
2. Nenhum bloco de dados de rotação criado -> MD18088 = 0

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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Controlar o parâmetro _SETVAL!
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o parâmetro S_SETV!

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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Número incorreto de eixo rotativo (1 ou 2)
2. Código de erro = B -> Nenhum nome de eixo rotativo 1 definido
3. Código de erro = C -> Vetor de eixo rotativo 1 igual a zero
4. Código de erro = D -> Nenhum nome de eixo rotativo 2 definido
5. Código de erro = E -> Vetor de eixo rotativo 2 igual a zero

---

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

Definições:

Correção: Causas do erro:
Controle da vista geral dos deslocamentos ativos ($P_ACTFRAME)
1. Código de erro = A -> Soma dos deslocamentos translatórios dos eixos geométricos <> 0
2. Código de erro = B -> Soma dos deslocamentos finos dos eixos geométricos <> 0
3. Código de erro = C -> Soma dos valores rotativos dos eixos geométricos <> 0
4. Código de erro = D -> Soma dos deslocamentos translatórios do eixo rotativo 1 <> 0
5. Código de erro = E -> Soma dos deslocamentos translatórios 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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Apalpador de medição de peças (ou corte de ferramenta) inativo
2. Código de erro = 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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Número de arquivos de protocolo no atual diretório > 99
2. Código de erro = B -> Arquivos de protocolo muito extensos. Renomear ou deletar arquivo de protocolo, e 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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Eixo rotativo 1 da 1ª medição fora da posição inicial
2. Código de erro = B -> Eixo rotativo 2 da 1ª medição fora da posição inicial
3. Código de erro = C -> Eixo rotativo 2 da 2ª ou 3ª medição deslocado em relação à 1ª medição, veja o parâmetro _OVR[63 até 65]
4. Código de erro = D -> Eixo rotativo 1 da 2ª ou 3ª medição deslocado em relação à 1ª medição, veja o parâmetro _OVR[60 até 62]

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

Definições:

Correção: Causas do erro:
1. Código de erro = A -> Plausibilidade dos pontos de entrada PM1, PM2, PM3 não foi atendida, comprimentos de página resultantes devem ser diferentes de zero
(Atenção: também no caso dos comprimentos de página diferentes de zero existe o risco de não poder formar nenhum triângulo => Verificar PM1...3!)
2. Código de erro = B -> O ângulo incluso no PM1 entre os vetores expandidos PM1PM2 e PM1PM3 é igual a 0. Os pontos de saída não formam nenhum triângulo.
3. Código de erro = C -> O ângulo incluso no PM2 entre os vetores expandidos PM2PM1 e PM2PM3 é igual a 0. Os pontos de saída não formam nenhum triângulo.
4. Código de erro = D -> O ângulo incluso no PM3 entre os vetores expandidos PM3PM1 e PM3PM2 é igual a 0. Os pontos de saída não formam nenhum triângulo.
5. Código de erro = E -> Normalização do ponto de interpolação: definido nome inválido de eixo para cálculo
6. Código de erro = F -> Normalização do ponto de interpolação: definido plano inválido para cálculo

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: A posição de corte da ferramenta rotativa (inserto) não está mais no plano de usinagem (plano de interpolação), por exemplo, causado por um porta-ferramenta orientável. Corrigir a posição do porta-ferramenta!

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

Definições:

Correção: Através do posicionamento incorreto do porta-ferramenta orientável, os comprimentos de ferramenta L1,2,3 não estão paralelos aos eixos geométricos.
Otimizar os eixos 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

Definições:

Correção: Para 840D sl - até SW 2.6 SP1 e para 828D - até SW 4.3 :
- Verificar o valor no parâmetro _INCA para ângulo de indexação!
- Com a medição de 3 pontos selecionada o _INCA não pode ser maior/menor que +/-120°, e com a medição de 4 pontos o _INCA não pode ser maior/menor que +/-90°!
- O ângulo de indexação _INCA sempre deve ser parametrizado diferente de "zero".
Para 840D sl - a partir do SW 2.7 e para 828D - a partir do SW 4.4 :
- Verificar o valor no parâmetro alpha 1 para ângulo de indexação!
- Com a medição de 3 pontos selecionada o alpha 1 não pode ser maior/menor que +/-120°, e com a medição de 4 pontos o alpha 1 não pode ser maior/menor que +/-90°!
- O ângulo de indexação alpha 1 sempre deve ser parametrizado diferente de "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

Definições:

Correção: 1. Repetir a calibração com base na velocidade de medição desejada!
2. Adaptar a atual velocidade de medição à velocidade da calibração!
Nota: Em cada bloco de dados de calibração também está armazenado a velocidade de calibração correspondente!

61445 [Canal %1:] Bloco %2: Verificar ângulo de fixação

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Verificar a especificação para o ângulo de inserção / mergulho no offset de ferramenta!

61501 [Canal %1:] Bloco %2: a simulação está ativa

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção:

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

61505 [Canal %1:] Bloco %2: curso de retração < 1mm

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

Definições:

Correção: Aumentar curso de retração

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

61506 [Canal %1:] Bloco %2: curso de penetração < 1mm

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

Definições:

Correção: Aumentar o curso de penetração

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

61507 [Canal %1:] Bloco %2: Distância de segurança < 1mm

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção:

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

61515 [Canal %1:] Bloco %2: Curso de retração <= valor de dressagem

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Especificar o ângulo em $TC_TPG8

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

61518 **[Canal %1:] Bloco %2: Altura de apoio do rebolo deverá se > raio do rebolo**

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Reduzir a largura do rebolo

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

61522 [Canal %1:] Bloco %2: Sobreposição >= atual largura de rebolo

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: O ângulo de canal inclinado deverá se >-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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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 >= raio da peça

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: Verificar o tipo de dressador ao especificar na entrada.

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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 menores que a altura de retração do canto direito do rebolo**

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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: Borda esquerda do rebolo <=0**

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

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

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

61562 **[Canal %1:] Bloco %2: Borda direita do rebolo <=0**

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

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

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

61563 **[Canal %1:] Bloco %2: Avanço no diâmetro <=0**

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

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

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

61564 %[[Canal %1:] Bloco %2: %]Avanço de inserção <=0

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

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

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

61565 [Canal %1:] Bloco %2: Avanço de dressagem <=0

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

Definições:

Correção: Verifique valores nos dados do rebolo

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

Definições:

Correção: 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

Definições: A ferramenta de sangria é maior do que a largura de sangria programada.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: Detectado um elemento de rebaixo inválido.

Correção: 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

Definições: Na preparação do contorno foi encontrado um erro, este alarme sempre está relacionado com um alarme 10930...10934, 15800 ou 15810 do NCK.

Correção: 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

Definições: O ponto de partida alcançado antes da chamada do ciclo está fora do retângulo descrito na subrotina do contorno.

Correção: 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

Definições:

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

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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: Impossível repassar roscas

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

Definições:

Correção: Verificar os requisitos para o rosqueamento.

61613 [Canal %1:] Bloco %2: Posição do rebaixo incorretamente definida

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

Definições:

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

Correção: 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 em desl. zero para fuso principal não permitido

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

Definições: O deslocamento de ponto zero para o fuso principal não deve ter espelhamento em Z.

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

Correção: Retirar seleção do espelhamento em Z no desloc. em zero.

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - Verificar a chamada de contorno

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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 do sistema contorno de torneamento %4**

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

Definições:

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

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - Confira a programação da peça usinada e o contorno da peça bruta, particularmente nas posições de transição 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: -

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

Definições:

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

Correção: -

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - Na usinagem interna checar o limite de usinagem na relação de distância de recuo inserida ($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

Definições:

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

Correção: - 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 de acompanham. para o desbaste realizado em 2 canais**

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - A operação de usinagem (desbaste/acabamento) deve ser a mesma no canal de guia e no canal de acompanhamento.

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

61751 **%[[Canal %1:] Bloco %2: %]Sist. de medição diferente no canal de guia e no canal de acomp.**

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

Definições:

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

Correção: - O sistema de medição (Grupo G: 13 (G70, G71, G700, G710)) 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.

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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.

61800 [Canal %1:] Bloco %2: Falta o sistema CNC ext.

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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: O eixo programado é atribuído como fuso

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

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: Verifique o parâmetro _AXN.
Verifique MD20050-20080.

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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: A profundidade total de Z ou a individual Q estão vazias (primeira chamada do ciclo)

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

Correção: -

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

Definições: -

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

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: -

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

61813 [Canal %1:] Bloco %2: Valor de GUD incorretamente definido

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: -

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

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção: -

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

Definições: -

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

Correção: -

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

Definições: -

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

Correção: -

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

Definições: -

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

Correção: -

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

Definições: 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.

Correção:

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

Definições: 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.

Correção:

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

Definições: 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.

Correção:

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

Definições: 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.

Correção:

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

Definições: 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.

Correção: Executar busca de blocos com outro bloco.

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - Checar programação no contorno de ilha

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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 no sistema de contorno de fresamento %4**

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

Definições:

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

Correção: Ligue para o suporte Siemens (hotline)!

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - Verificar o ângulo de inserção, possivelmente utilizar outro modo de inserção
- Utilizar ferramenta com raio menor

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: -

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

Definições:

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

Correção: - 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

Definições:

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

Correção: - Usar uma ferramenta com raio grande para usinagem residual

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

Definições: Carregar nova ferramenta.

Correção: -

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

Definições: Nenhum ciclo modal de furação foi chamado antes da chamada do ciclo padrão de furação.

Correção: 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

Definições: Programado o movimento sincronizado ou contrário. O fuso não foi girado com a chamada do ciclo.

Correção: Verificar o valor do parâmetro CDIR.

62102 [Canal %1:] Bloco %2: No acabamento, a bolsa não é escareada completamente

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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

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

Definições: Não foi programada nenhuma sobremedida de acabamento, mesmo que nesta usinagem a sobremedida de acabamento é necessária.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

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

Definições:

Correção: Verificar os parâmetros _NUM1 e _NUM2.

62106 **[Canal %1:] Bloco %2: Valor incorreto para estado de monitoração da ferramenta**

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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção:

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

62180 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4 [deg]

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

Definições: Exemplo de exibição do ângulo de rotação a ser ajustado em um eixo rotativo manual no CYCLE800:
62180 "Eixo rotativo B: ajustar 32.5 [graus]"

Correção: Ângulos ajustáveis para eixos rotativos manuais

62181 [Canal %1:] Bloco %2: Ajuste eixo rotativo %4 [deg]

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

Definições: Exemplo de exibição do ângulo de rotação a ser ajustado em um eixo rotativo manual no CYCLE800:
62181 "Eixo rotativo B: ajustar 32.5 [graus]"

Correção: Ângulo ajustável para eixo rotativo manual

62182 [Canal %1:] Bloco %2: Carregamento do cabeçote orientável: %4

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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: -

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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: -

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

Definições: %4 Ângulo de diferença para dentes Hirth

Correção: Verifique a configuração do ciclo de giro, CYCLE800.

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

Definições: 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

Correção: %4 número do deslocamento de ponto zero ativo

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

Definições: 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

Correção: Veja as notas referentes ao 62186 e 62187.

62200 **[Canal %1:] Bloco %2: partir o fuso**

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

Definições: Antes da usinagem da rosca foi feita uma parada, pois o fuso está parado.

Correção: Acione o fuso da ferramenta antes de usinar a rosca

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

Definições: Os planos de afastamento referem-se à peça. Por isso que os deslocamentos programáveis não atuam nos planos de afastamento.

Correção: Verificar a possibilidade de uma colisão através do deslocamento.
Em seguida, ativar o 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

Definições: Após a procura de blocos deve-se alcançar uma posição com aproximação direta.

Correção: Verificar se a posição desejada pode ser alcançada livre de colisões.
Em seguida, ativar 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

Definições: -

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições:

Correção: - Desativar teste de programa ou execução de programa

62303 [Canal %1:] Bloco %2: Intervalo de segur. excedida

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

Definições:

Correção: - Verificar o setpoint e o parâmetro _TSA

62304 [Canal %1:] Bloco %2: Sobremedida

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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições:

Correção: A diferença entre os valores atual e desejado é menor que o parâmetro de tolerância inferior (_TLL)

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

Definições:

Correção: A diferença entre os valores atual e desejado é maior que o parâmetro de tolerância _TDIF, dados de ferramentas não serão corrigidos.

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

Definições: Número insuficiente de caracteres por linha

Correção: Aumentar o valor no _PROTFORM[1]

62308 [Canal %1:] Bloco %2: largura variável de coluna não é possível

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

Definições: Impossível gerar as larguras das colunas de variáveis, devido à falta de cabeçalho.
A medida de 12 caracteres será utilizada como largura da coluna.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Preencha / complete o cabeçalho em _PROTVAL[0].

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

62309 [Canal %1:] Bloco %2: largura de coluna não suficiente

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

Definições: O valor a ser registrado é maior do que a largura da coluna

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Altere _PROTFORM[5] ou ajuste a largura da coluna desta variável

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 200 caracteres**

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

Definições: O número máximo de caracteres por linha é restrito a 200 caracteres.

Correção: -

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

Definições: A quantidade máxima de caracteres por linha foi ajustada (_PROTFORM[1])

Reação: Visualização de alarme.

Correção: -

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

Definições:

Reação: Visualização de alarme.

Correção: -

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

62313 **[Canal %1:] Bloco %2: O número de linhas por página _PROTFORM[0] está incorreto e será ajustado automaticamente.**

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

Definições:

Correção: Verificar o _PROTFORM[0] no programa.

62314 **[Canal %1:] Bloco %2: Ativado o limite por fim de curso de software, 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

Definições:

Correção: Posicione a peça de trabalho a ser medida mais afastado das posições de fim do software.

62315 **[Canal %1:] Bloco %2: Sobrescrever bloco de dados de rotação TCARR = %4, sim -> NC-Start, não -> Reset**

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção:

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

Definições:

Correção: 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!

62500 **[Canal %1:] Bloco %2: GWPS foi limitado**

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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

Definições:

Correção: 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

120006 Atualmente, a comutação de canal está bloqueada pela área %1.

Parâmetros: %1 = Nome da área de controle

Definições: Atualmente, a área %1 está bloqueando a comutação de canal devido à execução de uma operação crítica (p.ex. processamento externo, etc), durante a qual não pode ocorrer qualquer comutação de canal.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até a finalização da operação crítica, ou terminar a operação crítica manualmente.

Continuação do programa: Interno

120007 Atualmente, a comutação de canal está bloqueada.

Definições: Atualmente, a comutação de canal está bloqueada devido à execução de uma operação crítica, durante a qual não pode ocorrer qualquer comutação de canal.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: Esperar até que a operação crítica seja concluída, ou encerre a operação crítica manualmente.

Continuação do programa: Interno

120008 Comutação da unidade de controle, PLC timeout: %1

Parâmetros: %1 = -

Definições: 001:MMC quer mudar para offline nesta NCU. MMC solicitou offline ao PLC online, e espera pela confirmação positiva/ negativa do PLC.
002: MMC quer mudar para online nesta NCU. MMC enviou uma solicitação para o PLC destino e está aguardando a liberação para mudar para online.
003: MMC solicitou o modo de operação ativo e espera pela confirmação do PLC.

Correção: Verificar se os blocos de comutação estão carregados e inicializados no PLC.

120200 Supressão da imagem do processo

Definições: 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.

Correção: 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 !**

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: 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.

Correção: 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.

Definições: O número do nó do acionamento com o número do nó do endereço do escravo especificado no alarme, detectou uma divergência ilegal entre a topologia de referência e a topologia atual durante a partida, quando é verificada a topologia do DRIVE-CLiQ.
Por este motivo, o acionamento foi parado durante a partida no estado 'Erro de Topologia'.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: - Verificar a topologia atual e possivelmente a altere de acordo com a topologia de referência.
- Verificar os cabos do DRIVE-CLiQ, se estão quebrados ou com problemas de contato.
- Teste os componentes DRIVE-CLiQ para funcionamento operacional.
Nota:
Em 'Comissionamento > Sistema de acionamentos > Acionamento > Topologia', o HMI oferece um diagnóstico adequado (p. ex. 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

Definições: 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.

Correção: 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. Entrar em contato com Siemens AG, Setor Indústria, I DT MC, Hotline (Tel/Fax: vide Alarme 1000) a respeito do texto de erro.

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!

Definições: A atualização do firmware está sendo feita por pelo menos um componente DRIVE-CLiQ.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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!

Definições: Atualização de firmware de todos os componentes DRIVE-CLiQ concluída.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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.

Definições: A leitura dos parâmetros SINAMICS está muito lenta. Podendo tornar a operação do HMI conectado significativamente lenta.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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. Anote a descrição do erro e entre em contato com Siemens AG, Industry Sector, I DT MC, hotline (tel/fax: vide alarme 1000).

Continuação do programa: Interno

150000 Auto Servo Tuning foi desligado inesperadamente durante sua operação.%nÉ necessário restaurar os dados emitidos na última otimização.

Definições: 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.

Correção: A restauração de dados deve ser executada do aplicativo Auto Servo Tuning na área de configuração do HMI.

Continuação do programa: Interno

150100 Adaptação de níveis de acesso de softkey ativa

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 -----

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: O alarme some automaticamente assim que o estado de energia alcançado terminar.

Continuação do programa: Interno

150400 O cartão CF do sistema está quase cheio.

Definições: 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.

Correção: O alarme desaparece automaticamente assim que for disponibilizado espaço de memória suficiente.

Continuação do programa: Interno

Product: ALL_828, Version: 4402100, Language: ptb
Objects: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_I_COMBI, CU_I_SINUMERIK_828, CU_LINK, CU_NX_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

201000 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: - Avaliar falha na memória (r0945).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar o Hotline.
- Substituir a Control Unit.

201001 <Local>Exceção FloatingPoint

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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 aplicação OA (p. ex. FBLOCKS, DCC).
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
Correção: - 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.
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.

201002 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201003 <Local>Atraso de reconhecimento no acesso à memória

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Contatar a Hotline.

201004 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Ler parâmetro de diagnóstico (r9999).
- Contatar a Hotline.
Veja também: r9999

201005 <Local>Download do firmware para componente DRIVE-CLiQ não obteve sucesso

Valor de mensagem: Número do componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
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.

Correção:
- Verificar o número de componente selecionado (p7828).
- Verificar a conexão DRIVE-CLiQ.
- Salvar o arquivo de firmware adequado para download no diretório "/siemens/sinamics/code/sac/".
- Utilizar um componente com a versão de hardware adequada
- Após POWER ON tenha sido feito pelo componente DRIVE-CLiQ, faça download do firmware novamente. Dependendo do p7826, será feito download do firmware automaticamente.

201006 <Local>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ necessária

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Atualização de Firmware com o software de colocação em funcionamento:
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 <Local>POWER ON no componente DRIVE-CLiQ necessário

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

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.

Correção: Desligar/ligar a alimentação de tensão do componente DRIVE-CLiQ indicado novamente.

201009 <Local>Control Unit: Sobretemperatura do módulo de controle

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura (r0037[0]) no módulo de controle (Control Unit) excedeu o valor limite estabelecido.

Correção: - Verificar a entrada de ar da Control Unit.
- Verificar o ventilador da Control Unit
Nota:
O alarme desaparece automaticamente quando voltar a um valor abaixo do valor limite.

201010 <Local>Tipo de drive desconhecido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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).

Correção: - Substituir o Power Module.
- Fazer um POWER ON (desligar e ligar) para todos os componentes.
- Atualizar o firmware para uma versão mais atual.
- Entrar em contato com o Hotline.

201011 <Local>Download cancelado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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 pelo software de colocação em funcionamento (p. ex. STARTER, SCOUT).
100: Versões diferentes entre versão de Firmware e arquivos de projeto "download do cartão".
Nota:
A reação a um download cancelado é o estado "Primeira colocação em funcionamento".

Correção: - Verificar o cabo de comunicação.
- Executar novamente o download do projeto.
- Inicialização a partir de arquivos salvos anteriormente (desligar e ligar ou p0976).
- Utilizar a versão compatível em caso de download a partir do cartão.

201012 <Local>Erro de conversão do projeto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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
Correção: 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.

201015 <Local>Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201016 <Local>Trocado o Firmware.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Pelo menos um arquivo de firmware no diretório /SIEMENS/SINAMICS/ foi trocado sem autorização com respeito a versão vinda de fábrica. Nenhuma mudança é permitida neste diretório.
Alarme (r2124, representação decimal):
0: Checksum de um arquivo está incorreto.
1: Arquivo faltando.
2: Muitos arquivos.
3: Versão de firmware incorreta.
4: Checksum incorreto do arquivo de backup.
Veja também: r9925

Correção: Da memória não-volátil para o firmware (cartão de memória, dispositivo de memória), estabelecer o estado original de fábrica.
Nota:
O arquivo envolvido pode ser lido através do parâmetro r9925.
Veja também: r9926

201017 <Local>Listas de componentes alteradas

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No diretório /SIEMENS/SINAMICS/DATA ou no diretório /ADDON/SINAMICS/DATA do cartão de memória existe um arquivo fornecido de fábrica que não deve ser alterado. Neste diretório não é permitida nenhuma alteração.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
zyx dec: x = Problema, y = Diretório, z = Nome do arquivo
x = 1: Arquivo inexistente.
x = 2: A versão de Firmware não é compatível com a versão de software.
x = 3: O checksum do arquivo não confere.
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: Datei BRKDATA.ACX
z = 6: Arquivo DAT_BEAR.ACX
z = 7: Arquivo CFG_BEAR.ACX
z = 8: Arquivo ENC_GEAR.ACX
Correção: Restabelecer para o arquivo afetado no cartão de memória a condição original como fornecida de fábrica.

201020 <Local>A gravação no RAM disk falhou

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O acesso de gravação ao RAM disk interno falhou.
Correção: Adaptar a capacidade do logbook de sistema (p9930) ao RAM disk interno.

201023 <Local>Parada de execução do programa. (interno)

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201030 <Local>Falha no sinal de vida no comando mestre

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

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.

Correção: Aumentar o tempo de monitoração no PC ou, se necessário, desativar a monitoração totalmente.
Com o software de colocação em funcionamento o tempo de monitoração é configurado da seguinte forma:
<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 <Local>Falha de sinal de funcionamento para AOP OFF in REMOTE

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: OFF3 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Com o "OFF in REMOTE" no modo ativo, nenhum sinal de funcionamento foi recebido dentro de 3 segundos.

Correção: - 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.

201033 <Local>Comutação de unidades: Valor de parâmetro de referência inválido

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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

Correção: Definir o valor do parâmetro de referência diferente de 0.0.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201034 <Local>Comutação de unidades: Cálculo dos valores de parâm. falhou após a alteração do valor de referência

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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

Correção: Selecionar o valor do parâmetro de referência de modo que o parâmetro envolvido da apresentação possa ser calculado.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

201035 <Local>ACX: Inicialização é realizada a partir dos arquivos de backup de parâmetros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na inicialização da Control Unit não foi encontrado nenhum bloco de dados completo a partir do backup dos parâmetros. O último salvamento da parametrização não foi totalmente executado. Ao invés disso, será carregado um bloco de dados backup ou um arquivo de backup.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Se você salvou o projeto usando o programa de comissionamento, considere um novo download para o seu projeto. Salve utilizando a função "Copy RAM to ROM" ou com p0977 = 1 então todos os parâmetros dos arquivos são inteiramente escritos para memória não-volátil.

201036 <Local>ACX: Falta o arquivo de back-up dos parâmetros

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Infeed: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante o carregamento da parametrização dos dispositivos um arquivo de backup de parâmetros não pôde ser encontrado para um drive object. Para este drive object não existe um arquivo de backup de parâmetros PSxxxyyy.ACX, nem um PSxxxyyy.NEW ou PSxxxyyy.BAK no cartão CompactFlash.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Byte 1: yyy no nome de arquivo PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> arquivo de backup de consistência
yyy = 001 ... 062 --> número do drive object
yyy = 099 --> arquivo de backup de parâmetros para PROFIBUS
Byte 2, 3, 4:
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Se você salvou o dado de projeto usando o programa de comissionamento, considere um novo download para o seu projeto. Salve usando a função "Copy RAM to ROM" ou com p0977 = 1 então todos os arquivos de parâmetros são inteiramente escritos para uma memória não volátil.
Se você não salvou os dados do projeto, então é preciso refazer um primeiro comissionamento do sistema novamente.

201037 <Local>ACX: O renomeamento de backup de parâmetros falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Infeed: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Sem sucesso ao renomear e ao salvar o arquivo de back-up de parâmetros na memória não volátil.
Um dos parâmetros de back-up a ser renomeado tem o atributo "read only". Os arquivos de back-up de parâmetros foram salvos no diretório \USER\SINAMICS\DATA.
É possível que a memória não volátil esteja defeituosa.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal)
Byte 1: yyy nos nomes de arquivo PSxxxyyy.* or CAxxxyyy.* or CCxxxyyy.*
yyy = 000 --> consistência do arquivo de back-up.
yyy = 099 --> PROFIBUS arquivo de back-up de parâmetro PSxxx099.*
Byte 2: xxx no nome do arquivo PSxxxyyy.*
xxx = 000 --> Dados salvos iniciados com p0977 = 1
xxx = 010 --> Dados salvos iniciados com p0977 = 10
xxx = 011 --> Dados salvos iniciados com p0977 = 11
xxx = 012 --> Dados salvos iniciados com p0977 = 12
Byte 4, 3:
Apenas para diagnóstico interno Siemens.

Correção: - Verificar se um dos arquivos a serem sobrescritos possuem o atributo "read only" e alterar este atributo para "writable". Verificar todos os arquivos (PSxxxyyy.*, CCxxxyyy.*, CAxxxyyy.*) que pertencem ao acionamento yyy descrito na indicação da falha.
- Substituir o cartão de memória ou Control Unit.

201038 <Local>ACX: O carregamento do arquivo de backup de parâmetros falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Infeed: NENHUM (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro durante o carregamento dos arquivos PSxxxyyy.ACX ou PTxxxyyy.ACX a partir da memória não volátil.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Byte 1: yyy no nome de arquivo PSxxxyyy.ACX
yyy = 000 --> arquivo de backup de consistência
yyy = 001 ... 062 --> número do drive object
yyy = 099 --> arquivo de backup de parâmetros para PROFIBUS
Byte 2:
255 = Tipo de drive object incorreto
254 = A comparação de topologias falhou -> O tipo de drive object não pôde ser especificado
Os motivos para isso poderiam ser:
- tipo de componente incorreto na topologia real
- o componente não está presente na topologia real
- o componente não está ativo
Caso contrário, fica para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Byte 4, 3:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção: - Se os seus dados de projeto foram salvos com o software de colocação em funcionamento, execute novamente um download para seu projeto. Salve com a função "Copiar da RAM para a ROM" ou com p0977 = 1. Com isso todos os arquivos de parâmetros serão gravados novamente na memória não volátil.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
- Para Byte 1 = 255:
Corrija o tipo de drive object (veja o p0107).

201039 <Local>ACX: A gravação do arquivo de back-up de parâmetros falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Infeed: NENHUM (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Sem sucesso na escrita de pelo menos um arquivo de backup PSxxxyyy.*** na memória não volátil.
- No diretório /USER/SINAMICS/DATA/ pelo menos um arquivo de backup PSxxxyyy.*** possui o atributo "read only" e não pode ser sobrescrito.
- Não há memória livre suficiente disponível.
- A memória não volátil está com defeito e não pode ser escrita.
Falha (r0949, representação hexadecimal)
dcba hex
a = yyy nos nomes dos arquivos PSxxxyyy.***
a = 000 --> Consistência do arquivo de backup
a = 001 ... 062 --> Número do drive object
a = 070 --> FEPROM.BIN
a = 080 --> DEL4BOOT.TXT
a = 099 --> Arquivo de backup parâmetros PROFIBUS
b = xxx nos nomes de arquivos PSxxxyyy.***
b = 000 --> dados salvos iniciados com p0977 = 1
b = 010 --> dados salvos iniciados com p0977 = 10
b = 011 --> dados salvos iniciados com p0977 = 11
b = 012 --> dados salvos iniciados com p0977 = 12
d, c:
Apenas para diagnóstico interno da Siemens.
Correção: - 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 <Local>É necessário salvar parâmetros e POWER ON

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: No sistema de acionamentos foi alterado um parâmetro que requer o salvamento dos parâmetros e uma nova inicialização (p. ex. p0110).
Correção: - Salvar parâmetros (p0971/p0977).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

201041 <Local>É necessário salvar os parâmetros

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.

Correção:
- 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 <Local>Erro de parâmetro durante download de projeto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1, Índice: %2, causa da falha: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectado um erro durante o download de um projeto através do software de colocação em funcionamento (p. ex. um valor de parâmetro incorreto).
Nos parâmetros indicados foi detectada uma violação por excesso dos limites dinâmicos que, eventualmente, dependem de outros parâmetros.
Valor de falha (r0949, interpretar como 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 não permitido.
23: Formato não permitido.
24: Número de valores inconsistente.
25: O drive object não existe.
101: Momentaneamente 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 colocação em funcionamento para Encoder (p0010 = 4).
110: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Motor (p0010 = 3).
111: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Módulo de potência (p0010 = 2).
112: Acesso de gravação somente em colocação em funcionamento rápido (p0010 = 1).
113: Acesso de gravação somente em estado "Pronto" (p0010 = 0).
114: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Reset do parâmetro (p0010 = 30).
115: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Safety Integrated (p0010 = 95).
116: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Aplicação tecnológicas/Unidades (p0010 = 5).

117: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento (p0010 diferente de 0).
118: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Download (p0010 = 29).
119: O parâmetro não pode ser gravado em processo de download.
120: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Configuração da base de acionamento (dispositivo: p0009 = 3).
121: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Tipo de acionamento (dispositivo: p0009 = 2).
122: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Configuração da base do grupo de dados (dispositivo: p0009 = 4).
123: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Configuração dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 1).
124: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Download dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 29).
125: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Reset de parâmetros dos dispositivos (dispositivo: p0009 = 30).
126: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Dispositivo pronto para operar (dispositivo: p0009 = 0).
127: Acesso de gravação somente em estado de colocação em funcionamento para Dispositivo (dispositivo: p0009 diferente de 0).
129: O parâmetro não pode ser gravado em 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.

Correção:
- Registrar o valor correto no parâmetro indicado.
- Definir o parâmetro que restringe os limites do parâmetro indicado.

201043 <Local>Erro grave durante download de projeto

Valor de mensagem: Causa da falha: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: OFF2 (OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Foi detectado um erro grave durante o download de um projeto através do software de colocação em funcionamento.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: A mudança de estado de dispositivo no download de dispositivos não é possível (drive object ON?).
2: Número incorreto de drive object.
3: Deletar novamente um drive object que já foi deletado.
4: Deletar um drive object que já foi mencionado para geração.
5: Deletar um drive object inexistente.
6: Geração de um drive object não deletado, mas que já existia.
7: Gerar novamente um drive object que já foi mencionado para geração.
8: O número máximo de drive objects que podem ser gerados excedido.
9: Erro durante a geração do drive object de dispositivo.
10: Erro durante a geração do parâmetro de topologia nominal (p9902 e p9903).
11: Erro durante a geração de um drive object (parte global).
12: Erro durante a geração de um drive object (parte do acionamento).
13: Tipo de drive object desconhecido.
14: A mudança de estado do acionamento para "pronto para operar" não é possível (r0947 e r0949).
15: A mudança de estado do acionamento para download de acionamento não é possível.
16: A mudança de estado de dispositivo para "pronto para operar" não é possível.

17: Um download da topologia não é possível. A fiação dos componentes deve ser verificada de acordo com as mensagens.
18: Um novo download somente será possível se forem restabelecidas as configurações de fábrica para o acionamento.
19: O Slot para o módulo opcional foi configurado em multiplicidade (p. ex. CAN e COMM BOARD).
20: A configuração está consistente (p. ex. CAN para Control Unit, porém, nenhum CAN configurado para drive objects A_INF, SERVO ou VECTOR).
Outros valores: Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção: - Utilizar a versão atual do software de comissionamento.
- Modificar o projeto offline e fazer um novo download (ex: comparar o número dos drive objects, motor, encoder, potência no projeto offline e no acionamento).
- Alterar o estado do acionamento (o acionamento está rodando ou existe uma mensagem/sinal?).
- Cuidadosamente notar outras mensagens/sinais e remover a causa.

201044 <Local>CU: Mensagem escrita incorretamente.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Um erro foi detectado quando carregava a descrição dos dados salvos na memória não volátil.
Correção: Substituir a memória ou Control Unit.

201045 <Local>CU: Dados de configuração inválido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um tipo de dado inválido foi detectado quando o arquivo do parâmetro PSxxxyyy.ACX, PTxxxyyy.ACX, CAxxxyyy.ACX ou CCxxxyyy.ACX, salvo na memória não volátil.
Valor do Alarme (r2124,valor em hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: Restaurar os dados de fábrica utilizando (p0976 = 1) e recarregar o projeto no acionamento. Então é possível operação sem restrição.
Após fazer o download de um projeto, salvar os parâmetros no STARTER utilizando "Copiar RAM para ROM" ou com p0977 = 1. Isto reescreve os arquivos de parâmetros incorretos na memória não volátil.

201049 <Local>CU: Não é possível de escrever no arquivo

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Verificar se o atributo "write protected" tenha sido habilitado para os arquivos na memória não volátil em .../USER/SINAMICS/DATA/...
Quando necessário, remover a proteção de escrita e salvar novamente (ex: ajustar p0977 para 1).

201050 <Local>Cartão de memória e o dispositivo incompatíveis

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
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).
Correção: - Inserir cartão de memória compatível.
- Utilizar Control Unit ou módulo de potência compatível.

201054 <Local>CU: Limite de sistema excedido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ao menos uma sobrecarga do sistema foi identificada.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Tempo de carga calculado muito alto (r9976[1]).
5: Pico de carga muito alto (r9976[5]).
Veja também: r9976
Correção: 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 drive objects.
- 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 object 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.

201064 <Local>CU: Erro interno (CRC)

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro CRC na memória de programa da Control Unit
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201068 <Local>CU: Dados de overflow da memória

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Uma área de dados de memória foi sobrecarregada.
Valor de falha (r0949, representação binária):
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.
Correção: - Desativar o módulo de função.
- Desativar o drive object.
- Remover o drive object da topologia desejada.

201069 <Local>Backup de parâmetros e dispositivo incompatíveis entre si

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O backup de parâmetros no cartão de memória e o tipo de dispositivo não são compatíveis (p. ex. um cartão de memória com o backup de parâmetros de um SINAMICS S120 foi colocado no SINAMICS G150).
É executada uma inicialização do módulo com as configurações de fábrica.
Correção: - 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).

201099 <Local>Janela de tolerância do tempo de sincronização foi descartada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O tempo mestre, saiu da janela de tolerância selecionada para sincronização de tempo.
Veja também: p3109
Correção: 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.
Veja também: r3108

201100 <Local>CU: Cartão de memória retirado.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.

Correção: - 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 <Local>CU: Memória insuficiente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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, aplicações OA, módulos, etc.).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Alterar a configuração nesta Control Unit (ex: menos acionamentos, módulos de função, dados de ajuste, aplicações OA, blocos, etc).
- Utilizar uma Control Unit adicional.

201107 <Local>CU: Sem sucesso ao salvar dados na memória não volátil

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: - Tentar novamente o salvamento.
- Substituir o cartão de memória ou Control Unit.

201110 <Local>CU: Mais do que um SINAMICS G em uma Control Unit

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Somente é permitida a operação de um drive do tipo SINAMICS G.

201111 <Local>CU: Operação misturada não permitido do Drive Unit.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.

Correção: Operar dispositivos de potência de um tipo de drive em uma Control Unit.

201112 <Local>Control Unit: Módulo de potência não permitido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A potência conectada não pode ser utilizada junto com esta Control Unit.
Falha (r0949, valor em decimal):
1: Potência não é suportada (ex: PM240).
2: Potência DC/AC conectada à CU310 não é permitido.

Correção: Substituir o módulo de potência não permitido por um componente permitido.

201120 <Local>Inicialização da fixação falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

201122 <Local>A freqüência na entrada do apalpador de medição é muito alta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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)

Correção: Reduzir a freqüência dos pulsos na entrada do apalpador de medição

201150 <Local>CU: O número de instâncias de um tipo de drive object foi excedido

Valor de mensagem: Tipo de drive object : %1, número permitido: %2, número atual: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número máximo de instâncias permitido para um tipo de drive object foi excedido.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa: Tipo de drive object (p0107) com o qual foi excedido no número máximo de instâncias permitido.
bb: Número máximo de instâncias permitido para este tipo de drive object.
cc: Número de instâncias atual para este tipo de drive object.
dd: Sem significado.

Correção: - 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 <Local>CU: Número do drive object de categoria excedida.

Valor de mensagem: Categoria do drive object: %1, número permitido: %2, número atual: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número máximo de drive objects permitido para uma categoria foi excedido.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ddccbbaa hex:
aa: Categoria de drive objects.
bb: Número máximo permitido para esta categoria de drive objects.
cc: Número atual para esta categoria de drive objects.
dd: Sem significado.

Correção: - 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.

201200 <Local>CU: Erro interno de software no gerenciamento de intervalo de tempos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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 demasia pelo OA (p. ex. DCC).
999:
Foram definidos intervalos de tempo em demasia pelo sistema básico. Eventualmente foi configurado um número tempos de amostragem diferentes exagerado.
Outros valores:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção: - Controlar a configuração dos tempos de amostragem (p0112, p0115, p4099).
- Contatar a Hotline.

201205 <Local>CU: Timeout

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: - Reduzir o número de drives.
- Aumentar os tempos de amostragem.

201221 <Local>CU: Ciclo básico muito pequeno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Aumentar o ciclo básico da comunicação DRIVE-CLiQ.
Veja também: p0112

201223 <Local>CU: Tempo de amostragem inconsistente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante a alteração de um tempo de amostragem (p0115[0], p0799 ou p4099) foi constatada uma inconsistência entre os ciclos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: Valor abaixo do valor mínimo.
2: Valor acima do valor máximo.
3: O valor não é um múltiplo de 1.25 µs.
4: Valor incompatível com o modo PROFIBUS sincronizado com o ciclo.
5: O valor não é um múltiplo de 125 µs.
6: O valor não é um múltiplo de 250 µs.
7: O valor não é um múltiplo de 375 µs.
8: O valor não é um múltiplo de 400 µs.
10: A limitação especial do drive object foi violada.
20: Em um SERVO com um tempo de amostragem de 62.5 µs foram detectados mais de dois drive objects ou de um drive object diferente do tipo SERVO na rede DRIVE-CLiQ (são permitidos até dois drive objects do tipo SERVO).
21: O valor não é um múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente de um acionamento SERVO ou vetorial disponível no sistema (p. ex. no TB30 devem ser considerados os valores de todos os índices).
30: Valor menor que 31.25 µs.
31: Valor menor que 62.5 µs.
32: Valor menor que 125 µs.

40: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes, cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 125 µs. Além disso, nenhum dos participantes de um tempo de amostragem é menor que 125 µs.
41: Na rede DRIVE-CLiQ foi detectado um dispositivo tipo chassis como participante. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem entre todos os participantes na rede é menor que 250 µs.
42: Na rede DRIVE-CLiQ foi detectado um Line Module como participante. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem entre todos os participantes na rede é menor que 125 µs.
43: Na rede DRIVE-CLiQ foi detectado um Voltage Sensing Module (VSM) como participante. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem entre todos os participantes na rede é diferente do tempo de amostragem do drive object do VSM.
44: O maior denominador comum dos tempos de amostragem de todos componentes disponíveis na rede DRIVE-CLiQ não é o mesmo em todos componentes deste drive object (p. ex. existem componentes em diferentes redes DRIVE-CLiQ onde são formados denominadores comuns de diferentes tamanhos).
45: Na rede DRIVE-CLiQ foi detectado um dispositivo tipo chassis paralelo como participante. Além disso, o maior denominador comum dos tempos de amostragem entre todos os participantes na rede é menor que:
162.5 µs. e 187.5 µs (para ligação paralela de 2 e 3 canais).
46: Na rede DRIVE-CLiQ foi detectado um participante, cujo tempo de amostragem não é um múltiplo do menor tempo de amostragem neste rede.
52: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes, cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 31.25 µs.
54: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes, cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 62.5 µs.
56: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes, cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 125 µs.
58: Na rede DRIVE-CLiQ foram identificados participantes, cujo maior denominador comum dos tempos de amostragem é menor que 250 µs.
99: Foi detectada uma inconsistência por todo o drive object.
116: Ciclo recomendado no r0116[0...1].
Nota geral:
As regras de topologia devem ser observadas durante as ligações da fiação do DRIVE-CLiQ (veja a documentação do produto correspondente).
Para cálculos automáticos também é possível alterar os parâmetros dos tempos de amostragem.
Exemplo para maior denominador comum: 125 µs, 125 µs, 62.5 µs --> 62.5 µs

Correção: - Verificar os cabos DRIVE-CLiQ.
- Ajustar tempos de amostragem válidos.
Veja também: p0115, p0799

201224 <Local>CU: Freqüência de pulsos inconsistente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ao alterar a freqüência mínima de pulsos (p0113) foi constatada uma inconsistência entre as freqüências de pulsos.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
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 síncrono com o ciclo.
10: A limitação especial do drive object foi violada.
99: Foi detectada inconsistência além do drive object.
116: Ciclo recomendado no r0116[0...1].

Correção: Ajustar freqüência de pulsos válida.
Veja também: p0113

201250 <Local>CU: Dados Read-Only do EEPROM da Control Unit incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201251 <Local>CU: Dados Leitura-Escrita do EEPROM da Control Unit incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Para o valor de advertência r2124 < 256 vale:
- Executar POWER ON.
- 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 <Local>CU: Opção leitura de dados incorretos da EEPROM

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201256 <Local>CU: Dados read-write incorretos do EEPROM do Option Board

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro durante a leitura dos dados Read-Write do EEPROM no Option Board.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir a Control Unit.

201303 <Local>O componente DRIVE-CLiQ não suporta a função solicitada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Uma das funções solicitadas pela Control Unit não é suportada por um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: O componente não oferece suporte para a desativação.
101: O Motor Module não suporta nenhum curto-circuito da armadura interna.
102: O Motor Module não suporta a desativação.
201: O Sensor Module não suporta nenhuma inversão de valores reais (p0410.0 = 1) com o emprego de um sensor Hall (p0404.6 = 1) para a comutação.
202: O Sensor Module não suporta estacionado/ não estacionado.
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 interpretação de temperatura selecionada (r0458).
206: O Firmware deste Terminal Module TM41/TM31/TM15 indica um Firmware muito antigo. A atualização do Firmware é imprescindível para uma operação isenta de falhas.
207: O módulo de potência com esta versão de hardware não oferece suporte para a operação a uma tensão de conexão dos dispositivos menor que 380 V.
208: O Sensor Module não suporta a desativação da comutação com marca zero (através do p0430.23).
211: O Sensor Module não suporta o encoder de uma pista (r0459.10).
212: O Sensor Module não suporta os sensores LVDT (p4677.0).
213: O Sensor Module não suporta o tipo de curva característica (p4662).
Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente DRIVE-CLiQ.
Para o valor de falha = 205:
Verificar os parâmetros p0600 e p0601 e corrigir de acordo.
Para o valor de falha = 207:
Substituir o módulo de potência ou, se necessário, aumentar o ajuste de tensão de conexão dos dispositivos (p0210).
Para o valor de falha = 208:
Controlar o parâmetro p0430.23 e resetar, se necessário.

201304 <Local>A versão de Firmware do componente DRIVE-CLiQ não é atual

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Realizar a atualização do Firmware (p7828, p7829 e software de colocação em funcionamento).

201305 <Local>Topologia: Falta número de componente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O número de componente da topologia não foi parametrizado (p0121 (para módulo de potência, veja o p0107), p0131 (para acionamentos servo e vetorial, veja o p0107), p0141, p0151, p0161).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do grupo de dados.
Nota:
A falha também ocorre quando encoders rotativos foram configurados (p0187 ... p0189), mas para os quais não existe nenhum número de componente.
Neste caso o valor de falha contém o número do grupo de dados do acionamento indicado 100 * número do encoder (p. ex. 3xx, se para o terceiro encoder (p0189) não foi registrado nenhum número de componente no p0141).
Veja também: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189
Correção: Registrar o número de componente que falta ou remover o componente e reiniciar a colocação em funcionamento.
Veja também: p0121, p0131, p0141, p0142, p0151, p0161, p0186, p0187, p0188, p0189

201306 <Local>Atualização de Firmware no componente DRIVE-CLiQ em andamento

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após a conclusão da atualização do Firmware.

201314 <Local>Topologia: O componente não pode estar presente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - Remover o respectivo componente.
- Alterar a configuração "desativar e não disponível".
Nota:
O software de colocação em funcionamento 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

201315 <Local>drive object não está pronto para operação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No respectivo drive object ativo falta pelo menos um componente ativado.
Nota:
Todos demais drive objects, ativos e prontos para operar, podem encontrar-se em estado "RUN".
Correção: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Desativar o respectivo drive object (p0105 = 0).
- Desativar o respectivo componente (p0125 = 0, p0145 = 0, p0155 = 0, p0165 = 0).
- Conectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0105, p0125, p0145, p0155, p0165

201316 <Local>Drive object inativo e novamente pronto para operar

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Se ao conectar um componente a topologia nominal um drive object, inativo e não operacional, tornar-se novamente pronto para operar. O respectivo parâmetro da componente está, neste caso, em "ativar" (p0125, p0145, p0155, p0165).
Nota:
Esta é a única mensagem que é indicada para um drive object desativado.
Correção: O alarme desaparece automaticamente com os seguintes tratamentos:
- Ativar o respectivo drive object (p0105 = 1).
- Desconectar novamente o respectivo componente.
Veja também: p0105

201317 <Local>Componente desativado novamente disponível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: 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 <Local>BICO: Interconexões ativadas disponíveis

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.

Correção: Resetar alarme:
- Ajuste p9496 para 1 ou 2
ou
Desative o DO novamente.

201319 <Local>Componente conectado não inicializado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Ativar o pulso de inibição para todos os drive objects.

201320 <Local>Topologia: Falta número de drive object na configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: 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 <Local>Topologia: O número de drive object não existe na configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Topologia: Número de drive object aparece duas vezes na configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Topologia: Foram criadas mais do que duas listas de peças

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Topologia: Número Dummy de drive object criado incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Topologia: Número componente não presente na topologia nominal.

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O componente é configurado no parâmetro (ex. p0121, p0131, etc.) não é presente na topologia nominal.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
Configuração do número do componente não presente na topologia nominal.

Correção: Estabelecer topologia e configuração de consistência DO.

201330 <Local>Topologia: Colocação em funcionamento rápida não possível

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, informações adicional: %2, número de componente preliminar: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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 do que 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 de outra inicialização.
- 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.
Nota:
O tipo e o número de conexão estão descritos no F01375.
Veja também: p0097, r0098, p0099

Correção:
- Adaptação da topologia atual aos requisitos permitidos.
- Executar a colocação em funcionamento através do software de colocação em funcionamento.
- Para motores com DRIVE-CLiQ conectar o cabo de potência e de DRIVE-CLiQ no mesmo Motor Module (Single Motor Module: DRIVE-CLiQ no X202, Double Motor Module: DRIVE-CLiQ do motor 1 (X1) no X202, do motor 2 (X2) no X203).
Para aa = 06 hex = 6 dec e bb = 01 hex = 1 dec:
Corrigir o número de encomenda quando fazer a colocação em funcionamento com o software de colocação em funcionamento.
Veja também: p0097, r0098, p0099

201331 <Local>Topologia: Pelo menos para um dos componentes não foi atribuído nenhum drive object.

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Topologia: Muitos componentes em uma linha

Valor de mensagem: Número do componente ou número da conexão: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para o ciclo de comunicação configurado foram conectados componentes DRIVE-CLiQ em excesso em um rede da Control Unit.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
xyy hex: x = Causa do erro, 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 do primeiro fim da aplicação. Um tempo morto adicional no controle é inevitável. Devem ser considerados erros de sinal de vida.
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.

Correção: Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ.
Reduzir o número de componentes da rede DRIVE-CLiQ afetado e distribuir os mesmos em outras conexões DRIVE-CLiQ da Control Unit. Com isso a comunicação será distribuída uniformemente através de várias linhas de comunicações.
Com o emprego do DCC o volume da lógica DCC também pode se tornar um problema.
Para o valor de falha = 1yy - 4yy adicionalmente:
- Aumentar os tempos de amostragem (p0112, p0115, p4099).
- Reduzir a lógica do DCC
Para o valor de falha = 8yy adicionalmente:
- Verificar as configurações de ciclo (p0112, p0115, p4099). Os ciclos em uma rede DRIVE-CLiQ precisam ser múltiplos exatos. Como ciclo em um rede são aplicados todos os ciclos de todos os drive objects nos parâmetros mencionados anteriormente, os quais possuem componentes na rede afetado.
Para o valor de falha = 9yy adicionalmente:
- Verificar as configurações de ciclo (p0112, p0115, p4099). Quanto menor a diferença numérica entre dois ciclos, maior será o menor múltiplo comum. Esta relação também terá um efeito mais forte se o valor numérico dos ciclos for maior.

201354 <Local>Topologia: A topologia real aponta para um componente inadmissível

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, número do componente: %2

Objeto drive: Todos os objetos

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.

Correção: Remover os componentes inadmissíveis e reinicializar o sistema.

201355 <Local>Topologia: Topologia atual alterada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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 do software de colocação em funcionamento.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Veja também: r0098, p0099

Correção: Estão à escolha as seguintes medidas auxiliares, se nenhum erro ocorreu no próprio reconhecimento da topologia:
Se o comissionamento ainda não está concluído:
- Executar a rotina de comissionamento automática (a partir do p0009 = 1).
Em geral:
Ajuste p0099 = r0098, e p0009 = 0; isto conduz a uma geração automática de Servo Drives para os Motor Modules presentes (p0107).
Geração de Servo Drives: ajustar p0097 = 1, ajustar p0009 = 0.
Geração de Vector Drives: ajustar p0097 = 2, ajustar p0009 = 0.
Geração de Vector Drives com ligação paralela: ajustar p0097 = 12, ajustar p0009 = 0.
Para acertar configurações no p0108, pode-se, antes de definir p0009 = 0, definir primeiro p0009 = 2 e alterar o p0108. O índice corresponde ao drive object (p0107).
Se o comissionamento já está completamente pronto.
- Restabelecer a conexão original e conectar a Control Unit e ligar novamente.
- Executar os ajustes de fábrica para o dispositivo inteiro (todos acionamentos) e permitir novamente a colocação em funcionamento automática.
- Alterar a parametrização do dispositivo de acordo com a conexão (somente possível com o software de colocação em funcionamento).
Atenção:
As alterações de topologia que gerarem esta falha, não podem ser incorporadas através da função automática interna do dispositivo, mas devem ser viabilizados através do software de colocação em funcionamento e o download de parâmetros. A função automática do dispositivo permite o trabalho com topologia constante. Caso contrário, quando é trocado de topologia, serão perdidas todas as parametrizações realizadas e retomados os ajustes de fábrica.
Veja também: r0098

201356 <Local>Topologia: Componente defeituoso na topologia atual.

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, Número do componente: %2, Número da conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A atual topologia indica pelo menos um defeito do componente DRIVE-CLiQ.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
zzyyxx hex:
zz = conexão do número de componente antes do componente com defeito.

yy = conexão do número de componente antes do componente com defeito.
xx = causa da falha
xx = 1: Componente não permitido na Control Unit.
Nota:
O pulso permitido é retirado e inibido.

Correção: Remova o componente defeituoso e reinicie o sistema.

201360 <Local>Topologia: A topologia atual não é permitida.

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente preliminar: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A topologia real detectada é inadmissível.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccccbbaa hex: cccc = Número de componente temporário, aa = Causa do erro
aa = 01 hex = 1 dec:
Foram detectados componentes em excesso na Control Unit. No máximo são permitidos 199 componentes.
aa = 02 hex = 2 dec:
O tipo de um componente não é conhecido.
aa = 03 hex = 3 dec:
A combinação a partir do ALM e do BLM não é permitida.
aa = 04 hex = 4 dec:
A combinação a partir do ALM e do SLM não é permitida.
aa = 05 hex = 5 dec:
A combinação a partir do BLM e do SLM não é permitida.
aa = 06 hex = 6 dec:
Um CX32 não foi conectado diretamente em uma Control Unit permitida.
aa = 07 hex = 7 dec:
Um NX10 ou NX15 não foi conectado diretamente em uma Control Unit permitida.
aa = 08 hex = 8 dec:
Um componente foi conectado em uma Control Unit não permitida para o mesmo.
aa = 09 hex = 9 dec:
Um componente foi conectado em uma Control Unit com Firmware desatualizado.
aa = 0A hex = 10 dec:
Foi detectado um número excessivo de componentes de um determinado tipo.
aa = 0B hex = 11 dec:
Foi detectado um número excessivo de componentes de um determinado tipo em um mesma rede.
Nota:
A inicialização do sistema de acionamento é parada. Neste estado o controle de acionamento não pode ser habilitado.

Correção: 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 <Local>Topologia: A topologia atual contém componentes SINUMERIK e SIMOTION

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A topologia atual reconhecida contém componentes do SINUMERIK e do SIMOTION.
O sistema do acionamento não está inicializando. Nesta condição, o controle do acionamento (malha fechada) não pode ser habilitado.
Alarme de falha (r2124, valor em 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 N15 foram conectados no SIMOTION.
cc = 02 hex = 2 dec:
CX32 foi conectado no SINUMERIK.
Correção: Valor de alarme de falha = 1:
Substituir todos NX10 ou NX15 por um CX32.
Valor de alarme de falha = 2:
Substituir todos CX32 por um NX10 ou NX15.

201362 <Local>Topologia: Regras de topologia violadas.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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) ou um Double Motor Module (DMM) através do X200.
3: Na tomada DRIVE-CLiQ X102 da NCU somente pode ser conectado um Terminal Module 54F (TM54F) ou um Hub Module (Hub) de DRIVE-CLiQ através do X500.
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 pode ser conectado um Sensor Module do tipo SMC20 ou SME20.
6: No caso de um Single Motor Module como primeiro eixo de expansão somente poderá ser conectado outro Single Motor Module (através do X200 no X201 do Single Motor Module anterior).
7: Na respectiva tomada DRIVE-CLiQ X202 do Single Motor Module eventualmente disponível somente poderão ser conectados Sensor Modules.
8: Para um segundo Single Motor Module ou um Double Motor Module nada poderá ser conectado no X201.
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 Hub Module DRIVE-CLiQ (DMC20, DME20) através da tomada DRIVE-CLiQ X500 com o X501 do módulo TM54F.
11: No Hub Module DRIVE-CLiQ, somente o Sensor Modules Cabinet (SMC) e o Sensor Modules External (SME) 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 Hub Module DRIVE-CLiQ não poderá ser feita nenhuma conexão no X503.
Correção: Avaliação de valor de falha e assegure o comportamento com a regra correspondente de topologia(s).

201375 <Local>Topologia: Topologia atual da conexão duplicada entre dois componentes

Valor de mensagem: Número do Componente preliminar: %1, classe do componente: %2, número da conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Durante a detecção da topologia real foi identificada uma ligação em forma de circuito.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
ccbbaaaa hex:
cc = Número de conexão
bb = Classe de componente
aaaa = Número de componente temporário de um componente contido no circuito
Classe de componente:
1: Control Unit.
2: Motor Module.
3: Line Module.
4: Sensor Module (SM).
5: Voltage Sensing Module (VSM).
6: Terminal Module (TM).
7: Hub Module DRIVE-CLiQ.
8: Controller Extension 32 (CX32, NX10, NX15).
9: Filter Module
49: Componentes DRIVE-QLiQ (componentes não mencionados).
50: Option Slot (p. ex. Terminal Board 30).
60: Encoder (p. ex. EnDat).
70: Motor com DRIVE-CLiQ.
Tipo de componente:
Denominação exata dentro de uma classe de componente (p. ex. "SMC20").
Número de conexão:
Números consecutivos, a partir de zero, da conexão ou slot apropriado (p. ex. a conexão DRIVE-CLiQ X100 na Control Unit possui o número de conexão 0).

Correção: Interpretar o valor de falha e remover a ligação indicada.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201380 <Local>Topologia: Topologia atual do EEPROM com defeito

Valor de mensagem: Número prov. do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Quando detectado a topologia atual, um componente com defeito na EEPROM foi detectado.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
bbbbaaaa hex:
aaaa = número do componente preliminar do componente com defeito.

Correção: Ler o valor de falha e remover o componente defeituoso.

201381 <Local>Topologia: Comparação de módulo de potência deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um módulo de potência deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número da conexão
cc = número do componente
bb = classe do componente
aa = número de componente do componente foi deslocado na topologia designada.
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado é descrito em dd, cc e bb.
A classe do componente e o número de conexões estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201382 <Local>Topologia: Comparação de Sensor Module deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201383 <Local>Topologia: Comparação de Terminal Module deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um Sensor Module deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201384 <Local>Topologia: Comparação DRIVE-CLiQ Hub Módulo foi deslocado.

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado na rede DRIVE-CLiQ um Hub Module Cabinet (DMC) deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201385 <Local>Topologia: Comparação de CX32 deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um controller extension 32 (CX32) e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201386 <Local>Topologia: Comparação de componente DRIVE-CLiQ deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um componente na rede DRIVE-CLiQ e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201387 <Local>Topologia: Comparação de componente Option Slot deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um opcion slot component e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado doi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201388 <Local>Topologia: Comparação de encoder EnDat deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um encoder EnDat e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201389 <Local>Topologia: Comparação de motor com DRIVE-CLiQ deslocado

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, componente (nominal): %3, número de conexão: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foi detectado um motor com DRIVE-CLiQ e deslocado na topologia nominal em relação à atual.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões
cc = número de componentes
bb = classe de componentes
aa = número de componente do componente deslocado na topologia nominal
Nota:
A conexão na topologia atual onde o componente deslocado foi detectado e está descrito em dd, cc e bb.
A classe de componente e o número de conexão estão descritos no F01375.
A inicialização do sistema de acionamentos está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Desfazer a alteração da topologia real através da troca de cabos DRIVE-CLiQ.
- Software de colocação em funcionamento: Trabalhar online, executar o upload do acionamento, realizar uma adaptação offline da topologia e executar um download do projeto modificado.
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201416 <Local>Topologia: Comparação do componente adicional na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação de topologia com a atual topologia foi encontrada um componente que não é especificado na topologia nominal.
O valor de alarme inclui o número de componente e número de conexão do componente com que é conectada o componente adicional.
Valor de alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = número da conexão
bb = classe de componente do adicional.
aa = número do componente
Nota:
- Classe do componente e número de conexão são descritos em F01375.
- Componentes que são conectados para este componente adicional não operacional.

Correção: Adaptação das topologias:
- Remoção do componente adicional da topologia real.
- Carregamento da topologia nominal compatível com a topologia real (software de colocação em funcionamento).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201420 <Local>Topologia: Comparação de um componente diferente

Valor de mensagem: Número do Componente: %1, classe do componente nominal: %2, classe do componente atual: %3, causa da falha: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal. Existem diferenças na plaqueta de identificação eletrônica.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex: aa = Número do componente, bb = Classe do componente da topologia nominal, cc = Classe de componente da topologia atual, dd = causa da falha.
dd = 01 hex = 1 dec:
Tipo de componente diferente.
dd = 02 hex = 2 dec:
Número de encomenda diferente.
dd = 03 hex = 3 dec:
Fabricante diferente.
dd = 04 hex = 4 dec:
Conexão desconectada em um slave multi-componente (p. ex. Double Motor Module) ou dados de EEPROM com defeito na plaqueta de identificação eletrônica, ou apenas parte do slave multi-componente ajustado para "desativado ou não presente".
dd = 05 hex = 5 dec:
CX32 foi substituído por um NX10 ou NX15.
dd = 06 hex = 6 dec.
Um NX10 ou NX15 foi substituído por CX32.
Nota:
Classe de componente e tipo de componente são descritos em F01375.
O sistema do acionamento não está sendo reinicializado. Neste estado, o controle do acionamento (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Controlar a fiação de componente pelo software de colocação em funcionamento com a estrutura de hardware do acionamento e corrigir as diferenças.
- Parametrizar a comparação de topologias de todos componentes (p9906).
- Parametrizar a comparação de topologias de um componente (p9907, p9908).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201425 <Local>Topologia: Comparação do número de série de um componente diferente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, diferenças: %3

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal. O número de série está diferente.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = Classe de componente da topologia atual
bb = Classe do componente da topologia nominal, , dd = falha da causa.
aa = Número de componente do componente
Nota:
Classe do componente está descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Reconectar a topologia de acordo com a topologia nominal.
- Carregamento da topologia nominal compatível com a topologia real (software de colocação em funcionamento).
Para o Byte cc:
cc = 1 --> Confirmável pelo p9904 ou p9905.
cc > 1 --> Confirmável pelo p9905 e desativável pelo p9906 ou p9907/p9908.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
Veja também: p9904, p9905, p9906, p9907, p9908

201428 <Local>Topologia: Comparação de conexão de um componente diferente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças em um componente entre a topologia atual e a topologia nominal em relação à um componente. Um componente foi conectado a outra conexão.
São descritas as conexões diferentes de um componente no valor do alarme:
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões na topologia nominal
cc = número de conexões na topologia atual
bb = Classe do componente
aa = Número de componente
Nota:
Classe do componente e o número de conexões estão descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Reconectar a topologia de acordo com a topologia nominal.
- Carregamento da topologia nominal compatível com a topologia real (software de colocação em funcionamento).
- Eliminar automaticamente o erro de topologia (p9904).
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).
Veja também: p9904

201429 <Local>Topologia: Comparação de conexão diferente em mais do que um componente

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na comparação de topologias foram detectadas diferenças entre a topologia atual e a topologia nominal para vários componentes. Um componente foi conectado a outra conexão.
São descritas as conexões diferentes de um componente no valor do alarme:
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexões na topologia nominal
cc = número de conexões na topologia atual
bb = Classe do componente
aa = Número de componente
Nota:
Classe do componente e o número de conexões estão descrito no F01375.
A inicialização do sistema do Drive está parado. Neste estado, o controle do Drive (malha fechada) não pode ser habilitado.

Correção: Adaptação das topologias:
- Reconectar a topologia de acordo com a topologia nominal.
- Carregamento da topologia nominal compatível com a topologia real (software de colocação em funcionamento).
Nota:
Um Double Motor Module tem um comportamento interno de software como se fosse dois participantes DRIVE-CLiQ. Uma mudança de conexão no Double Motor Module pode provocar várias diferenças na topologia real.
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201451 <Local>Topologia: Topologia nominal inválida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.

201470 <Local>Topologia: Detectada a topologia nominal da ligação de anel

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão: %3
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a gravação da topologia nominal foi detectada uma ligação em forma de anel.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
cc = número de conexões
bb = classe do componente
aa = número do componente de um componente incluído no anel.
Nota:
A classe de componente e o número de conexões estão descritos no F01375.
Correção: Interpretar o valor de falha e remover uma das ligações indicadas.
Em seguida, executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201475 <Local>Topologia: Topologia nominal da conexão duplicada entre dois componentes

Valor de mensagem: Número do componente: %1, classe de componente: %2, número de conexão1: %3, número de conexão2: %4
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ao escrever topologia nominal, foi detectada uma conexão duplicada entre dois componentes.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
ddccbbaa hex:
dd = número de conexão 2 da conexão duplicada
cc = número de conexão 1 da conexão duplicada
bb = classe do componente
aa = número do componente de um dos componentes conectou duas vezes.
Nota:
A classe de componente e o número de conexões estão descritos no F01375.

Correção: Interpretar o valor de falha e remover uma das duas ligações indicadas.
Em seguida, executar um novo carregamento da topologia nominal com o uso do software de colocação em funcionamento.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201481 <Local>Topologia: Comparação Falta módulo de potência na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia descobriu uma unidade de potência na topologia nominal que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Deletar o acionamento pertencente ao módulo de potência no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do módulo de potência.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201482 <Local>Topologia: Comparação Falta Sensor Module na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Sensor Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção: - Reconfigurar o acionamento pertencente ao Sensor Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Deletar o acionamento pertencente ao Sensor Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do Sensor Module.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201483 <Local>Topologia: Comparação Falta Terminal Module na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um Terminal Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Deletar o Terminal Module no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do Terminal Module.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201484 <Local>Topologia: Comparação DRIVE-CLiQ Hub Module que perde na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um Hub Module DRIVE-CLiQ na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Deletar o Hub Module DRIVE-CLiQ no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do Hub Module DRIVE-CLiQ .
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201485 <Local>Topologia: Comparação Falta CX32 na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um Controller Extension 32 (CX32) na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Deletar o CX32/NX no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.

- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do CX32/NX.

Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201486 <Local>Topologia: Comparação Falta componente DRIVE-CLiQ na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um componente DRIVE-CLiQ na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção:
- Deletar o acionamento pertencente a este componente no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Reconfigurar o acionamento pertencente a este componente no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Verificar a tensão de alimentação de 24 V.
- Testar o funcionamento do componente.

Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201487 <Local>Topologia: Comparação Falta componente de Option Slot na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comparação da topologia detectou um Option Slot Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.

Correção:
- Deletar o Option Board no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Reconfigurar o acionamento no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Testar o funcionamento do Option Board.

Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201488 <Local>Topologia: Comparação Falta encoder EnDat na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um Encoder EnDat na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Reconfigurar o acionamento pertencente ao encoder no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Deletar o acionamento pertencente ao encoder no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201489 <Local>Topologia: Comparação Falta motor com DRIVE-CLiQ na topologia atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comparação da topologia detectou um motor com DRIVE-CLiQot Module na topologia designada que não está disponível na topologia atual.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de componente dos componentes designados adicionais.
Correção: - Reconfigurar o acionamento pertencente a este motor no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Deletar o acionamento pertencente a este motor no projeto do software de colocação em funcionamento e carregar a nova configuração no acionamento.
- Controlar e eventualmente reconectar a topologia real de acordo com a topologia nominal.
- Verificar se os cabos DRIVE-CLiQ estão rompidos e com problemas de contato.
- Testar o funcionamento do motor.
Nota:
O software de colocação em funcionamento eventualmente oferece em "Topologia --> Visualizar topologia" um diagnóstico mais preciso (p. ex. a comparação de valores nominais/reais).

201505 <Local>BICO: A interconexão não pode ser criada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi composto um telegrama PROFIdrive (p0922).
Uma interconexão contida no telegrama não pôde ser criada.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Receptor de parâmetro que deverá ser alterado.
Correção: Criar outra interconexão.

201506 <Local>BICO: Nenhum telegrama padrão

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O telegrama padrão p0922 não é atendido e por isso que é definido p0922 = 999.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Parâmetro BICO que falhou na tentativa de gravação.

Correção: Configurar novamente o telegrama padrão desejado (p0922).

201507 <Local>BICO: Existem interconexões para objetos inativos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Existem interconexões BICO como receptor de sinais de um drive object que está inativo/inoperável.
Os parâmetros BI/CI correspondentes são listados no r9498.
Os parâmetros BO/CO correspondentes são listados no r9499.
No r9491 e r9492 do drive object desativado é indicada a lista das interconexões BICO de outros drive objects.
Nota:
Os r9498 e r9499 somente são descritos quando o p9495 for definido diferente de 0.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
O número de interconexões BICO para drive objects inativos.

Correção: - 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 <Local>BICO: Excedido o número de interconexões para objetos inativos

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 drive object todas interconexões BICO deverão ser controladas e, se necessário, restabelecidas.

201510 <Local>BICO: Fonte de sinais não é Float

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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).
Correção: Interconectar esta entrada de conector com uma saída de conector com tipo de dados Float.

201511 <Local>BICO: Interligação com normalização diferente

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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).
Correção: Nenhum necessário.

201512 <Local>BICO: Nenhuma normalização disponível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF2
Infeed: OFF2 (OFF1)
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.
Correção: Criar normalização ou verificar o valor de transferência.

201513 <Local>BICO: Interligação por todo o DO com normalização diferente

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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).

Correção: Nenhum necessário.

201514 <Local>BICO: Erro de gravação durante o Reconnect

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Durante a operação de Reconectar (p. ex. na inicialização ou download, mas também pode ocorrer em operação normal) um parâmetro não pôde ser gravado.
Exemplo:
Durante a gravação em uma entrada double word BICO na segunda sobreposição de índice das áreas de memória (p. ex. p8861). Desta forma o parâmetro é resetado para o ajuste de fábrica.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de parâmetro da entrada BICO (receptor de sinais).

Correção: Nenhum necessário.

201515 <Local>BICO: Gravação de parâmetros não permitida, pois o comando mestre está ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O comando mestre está ativo durante a alteração da quantidade de CDS ou durante a cópia dos CDS.

Correção: Se necessário, retornar o comando mestre e repetir o processo.

201590 <Local>Drive: O intervalo de manutenção do motor expirou

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: Realizar o serviço/manutenção e reajustar o intervalo de serviço/manutenção (p0651).

201600 <Local>SI CU: STOP A ativado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro e ativou o STOP A (cancelamento de pulsos através do atalho de segurança da Control Unit).
- A dinamização forçada do atalho de desligamento de segurança da Control Unit falhou.
- Reação consequente da falha F01611 (defeito em um canal de monitoramento).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Solicitação de parada do Motor Module.
1005: Pulsos cancelados, mesmo se nenhum STO foi ativado e não existe nenhum STOP A interno.
1010: Pulsos habilitados, mesmo se um STO foi ativado ou existe um STOP A interno.
1015: Resposta do cancelamento de pulsos seguro diferente para Motor Modules ligados em paralelo.
9999: Reação consequente da falha F01611.

Correção: - Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Para o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F01611 existente.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201611 <Local>SI CU: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro na comparação cruzada de dados entre CU e o Motor Module (MM) e ativou o 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 decimal):
0: Solicitação de parada do Motor Module.
1 ... 999:
Número do dado verificado pela comparação cruzada que causou esta falha. Este número também é indicado no r9795.
1: SI, ciclo de monitoramento (r9780, r9880).
2: SI, habilitação de funções seguras (p9601, p9801). Somente os Bits suportados serão submetidos à comparação cruzada.
3: SI, comutação SGE, tempo de tolerância (p9650, p9850).
4: SI, tempo de transição de STOP F para STOP A (p9658, p9858).
5: SI, habilitação de controle de frenagem seguro (p9602, p9802).
6: SI Motion, habilitação de funções seguras (p9501, valor interno).
7: SI, tempo de retardo para cancelar pulsos com Safe Stop 1 (p9652, p9852).

8: SI, endereço de PROFIsafe (p9610, p9810).
9: SI, tempo de estabilização para STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).
10: SI, tempo de retardo para o cancelamento de pulsos no ESR (p9697, p9897).
11: SI, modo Safe Brake Adapter, interligação BICO (p9621, p9821).
12: SI, Safe Brake Adapter, relê de tempo de ligação (p9622[0], p9822[0]).
13: SI, Safe Brake Adapter, relê de tempo de desligamento (p9622[1], p9822[1]).
1000: O temporizador de controle expirou. Durante o tempo de aprox. 5 x p9650 ocorreu uma quantidade excessiva de processos de manobra no terminal EP do Motor Module, ou houve uma alta frequência de disparos do STO (também como reação consequente) através do PROFIsafe/TM54F.
1001, 1002: Erro de inicialização do temporizador de alteração/controle.
1900: Erro de CRC no setor SAFETY.
1901: Erro de CRC no setor ITCM.
1902: Ocorreu uma sobreposição no setor ITCM durante a operação.
1950: A temperatura do módulo está fora da faixa de temperatura admissível.
1951: Temperatura de módulo inaceitável.
2000: Estado da ativação do STO diferente na Control Unit e no Motor module.
2001: Resposta do cancelamento seguro de pulsos diferente na Control Unit e no Motor Module.
2002: Estado do temporizador de retardo SS1 diferente na Control Unit e no Motor Module.
2004: Estado da ativação do STO diferente para Motor Module ligado em paralelo.
2005: Resposta do cancelamento seguro de pulsos diferente na Control Unit e no Motor Module ligado em paralelo.
6000 ... 6999:
Erro na ativação do PROFIsafe.
Nestes valores de falha são transmitidos sinais de ativação à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.
O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de segurança C01711 da Control Unit.

Correção:

Para o valor de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Verificar o dado da comparação cruzada que causou o STOP F.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para o valor de falha = 6:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para o valor de falha = 1000:
- Controlar a fiação do terminal EP no Motor Module (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).

Para o valor de falha = 1001, 1002:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para o valor de falha = 1900, 1901, 1902:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software da Control Unit.
- Substituir a Control Unit.

Para o valor de falha = 2000, 2001, 2002, 2004, 2005:
- Verificar o tempo de tolerância da comutação SGE e eventualmente aumentar o valor (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Verificar as conexões das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
- Controle das causas para a ativação do STO no r9772. Com as funções SMM ativas (p9501 = 1) a ativação do STO também pode ocorrer através destas funções.
- Substituir o Motor Module afetado.

Para o valor de falha = 6000 ... 6999:
Veja a descrição dos valores de mensagem na mensagem de segurança C01711.

Nota:
CU: Control Unit
EP: Enable Pulses (habilitação de pulsos)
MM: Motor Module
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated

SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)
ESR: Extended Stopping and Retract (parada e retrocesso ampliados)

201612 <Local>SI CU: Entradas STO diferentes em módulos de potência ligados em paralelo

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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".
Correção: - 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 <Local>SI CU: Torque desativado com segurança está ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A função "Desativado de torque com segurança" (STO) foi selecionada na Control Unit através do terminal de entrada e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201621 <Local>SI CU: Parada Segura 1 ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada na Control Unit (CU) e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Parada Segura.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)

201625 <Local>SI CU: Sinal de vida nos dados de segurança está com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro no sinal de vida dos dados de segurança entre CU e o Motor Module (MM) e ativou o STOP A.
- A comunicação DRIVE-CLiQ foi interrompida ou falhou.
- Ocorreu um Timeout do software do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção:
- Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Controlar 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.
- Não desselecionar necessariamente todas funções de acionamento necessárias.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201630 <Local>SI CU: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento na Control Unit (CU) detectou um erro no controle de frenagem e ativou o STOP A.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Para o valor de falha = 10, 11:
Falha no processo "Abrir freio".
- Parâmetro p1278 configurado incorretamente.
- Freio não conectado ou ruptura de cabo (controlar se o p1278 = 1 e o p9602/p9802 = 0 (SBC desativado) abrem o freio).
- Contato à terra no cabo do freio.
Para o valor de falha = 20:
Erro em estado "Freio aberto".
- Curto-circuito no enrolamento do freio.
Para o valor de falha = 30, 31:
Falha no processo "Fechar freio".
- Freio não conectado ou ruptura de cabo (controlar se o p1278 = 1 e o p9602/p9802 = 0 (SBC desativado) abrem o freio).
- Curto-circuito no enrolamento do freio.

Para o valor de falha = 40:
Erro em estado "Freio fechado".
Para o valor de falha = 50:
Erro no controle de frenagem da Control Unit ou falha de comunicação entre Control Unit e Motor Module (diagnóstico do controle de frenagem).
Para o valor de falha = 80:
SafeBrakeAdapter: Erro no controle de frenagem da Control Unit ou falha de comunicação entre Control Unit e Motor Module (diagnóstico do controle de frenagem).
Nota:
Para todos os valores de falha podem ser consideradas as seguintes causas:
- A blindagem do cabo de motor não foi instalada corretamente.
- Defeito no circuito de ativação do freio no Motor Module.

Correção:
- Checar o parâmetro p1278 (para SBC, somente p1278 = 0 é permitido)
- Selecionar Safe Torque Off e selecionar novamente
- Checar a conexão do freio do motor.
- Checar a função do freio do motor.
- Checar erro de comunicação entre a Control Unit e o Motor Module na rede DRIVE-CLiQ e, se preciso, faça diagnóstico nos cabos para as falhas identificadas.
- Checar o gabinete elétrico e cabo conforme os regulamentos da EMC (por exemplo: blindagem do cabo do motor e os freios se estão bem apertados e o conectores dos motores se estão firmemente presos).
- Trocar o Motor Module envolvido.

Operação com Safe Brake Module:
- Checar a conexão do Safe Brake Modules.
- Trocar o Safe Brake Module.

Nota:
CU: Control Unit
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated

201649 <Local>SI CU: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Repetir a colocação em funcionamento da função "Safety Integrated" e executar o POWER ON.
- Atualizar o Firmware da Control Unit para a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201650 <Local>SI da Control Unit: Teste de aceptancia necessário

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento na Control Unit exige um teste de aprovação.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
130: O parâmetro Safety para o Motor Module não está disponível.
Nota:
Este valor de falha sempre é disparado durante a primeira colocação em funcionamento do Safety Integrated.
1000: O checksum nominal e o checksum real na Control Unit não são idênticos (inicialização).
- Pelo menos um dos dados controlados pelo checksum apresenta defeito.
2000: O checksum nominal e o checksum real na Control Unit não são idênticos (modo de colocação em funcionamento).
- O checksum nominal na Control Unit não foi especificado corretamente (p9799 diferente de r9798).
- Na desativação das funções de segurança não foi apagado o p9501 ou o p9503.
2001: O checksum nominal e o checksum real no Motor Module não são idênticos (modo de colocação em funcionamento).
- O checksum nominal no Motor Module não foi especificado corretamente (p9899 diferente de r9898).
- Na desativação das funções de segurança não foi apagado o p9501 ou o p9503.
2002: Diferente habilitação de funções seguras entre a Control Unit e o Motor Module (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 segurança habilitadas.
2005: O Safety Logbook detectou que um Safety Checksum funcional sofreu uma alteração. É necessário um teste de aprovação.
2010: Diferente habilitação do controle de frenagem seguro entre a Control Unit e o Motor Module (p9602 diferente de p9802).
2020: Erro ao salvar os parâmetros de Safety para o Motor Module.
3003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety relacionado a um hardware.
3005: O Safety Logbook detectou que um Safety Checksum relacionado ao hardware sofreu uma alteração. É necessário um teste de aprovação.
9999: Reação consequente de outra falha de segurança ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Correção: Para o valor de falha = 130:
- Executar a colocação em funcionamento do Safety.
Para o valor de falha = 1000:
- Executar novamente a colocação em funcionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Para o valor de falha = 2000:
- Controlar os parâmetros de Safety na Control Unit e corrigir o checksum nominal (p9799).
Para o valor de falha = 2001:
- Controlar os parâmetros de Safety no Motor Module e corrigir o checksum nominal (p9899).
Para o valor de falha = 2002:
- Controlar a habilitação das funções seguras na Control Unit e no Motor Module (p9601 = p9801).
Para o valor de falha = 2003, 2004, 2005:
- Executar o teste de aprovação e criar o protocolo de aprovação.
O procedimento durante o teste de aprovação, assim como um exemplo de 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.
Para o valor de falha = 2010:
- Controlar o controle de frenagem seguro na Control Unit e no Motor Module (p9602 = p9802).
Para o valor de falha = 2020:
- Executar novamente a colocação em funcionamento do Safety.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Para o valor de falha = 3003:
- Realizar os controles de funcionamento do hardware modificado e criar um protocolo de aprovação.
O procedimento durante o teste de aprovação, assim como um exemplo de protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:
SINAMICS S120 Manual de funções para Safety Integrated
Para o valor de falha = 3005:
- Realizar os controles de funcionamento do hardware modificado e criar um protocolo de aprovação.
A falha com o valor de falha 3005 somente pode ser confirmada com a função "STO" desativada.
Para o valor de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para outras falhas existentes do Safety.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança)
Veja também: p9799, p9899

201651 <Local>SI CU: A sincronização dos intervalos de tempo do Safety falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" exige uma sincronização dos intervalos de tempo do Safety entre a Control Unit (CU) e o Motor Module (MM), assim como entre a Control Unit e o comando de nível superior. Esta sincronização falhou.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
121:
- Com o Safety Integrated de SINUMERIK habilitado foi executada uma reinicialização de acionamento na CY/NX.
- Com o Safety Integrated de SINUMERIK habilitado foi selecionada a função "Restabelecer configuração de fábrica" em um drive object da CU e também disparada uma inicialização de acionamento.
150:
- Falha na sincronização com o PROFIBUS-Master.
Todos os demais valores:
- Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Veja também: p9510

Correção: Para o valor de falha = 121:
- Executar o POWER ON/inicialização comum no comando de nível superior e no SINAMICS.
Para o valor de falha = 150:
- Controlar o ajuste do p9510 (SI Motion com ciclo sincronizado com o PROFIBUS-Master) e corrigir, se necessário.
De modo geral:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do comando de nível superior.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201652 <Local>SI CU: Ciclo de monitoração não permitido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Um dos ciclos de monitoramento do Safety Integrated não é permitido:
- O ciclo de monitoramento integrado no acionamento não pode ser mantido por causa das condições de comunicação necessárias ao sistema.
- O ciclo de monitoramento para os monitoramentos seguros de movimento com o comando de nível superior não é permitido (p9500).
- O tempo de amostragem para o controlador de corrente (p0112, p0115) não pode ser suportado.

Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
- Para monitoramento de SI habilitado e integrado no acionamento (p9601/p9801 > 0):
Ajuste mínimo para o ciclo de monitoramento (em µs).
- Para monitoramento de movimento habilitado (p9501 > 0):
100: Não foi encontrado nenhum ciclo de monitoramento adequado.
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 DP para o Motor Module (MM).
103: Ocorreu um erro durante a transferência do ciclo DP para o Sensor Module.
104,105:
- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente é maior que 1 ms na operação com o PROFIBUS não sincronizado com o ciclo.
- O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente é maior do que o ciclo DP durante a operação com o PROFIBUS sincronizado com o ciclo.
- O ciclo DP não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.
106: O ciclo de monitoramento não coincide com o ciclo de monitoramento do TM54F.
107: O múltiplo do tempo de amostragem do controlador de corrente é maior que o ciclo de coleta de valores reais (p9511) ou o ciclo de coleta de valores reais não é um múltiplo inteiro do tempo de amostragem do controlador de corrente.
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.
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).

Correção:

Para monitoramento de SI habilitado e integrado no acionamento (p9601/p9801 > 0):
- Atualizar o software da Control Unit.
Para monitoramento de movimento habilitado (p9501 > 0):
- Corrigir ciclo de monitoramento (p9500) e executar o POWER ON.
Para 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 no acionamento (p9601/p9801Bit 2 = 1) o ciclo de coleta de valores reais pode ser parametrizado diretamente no p9511/p9311.
Para 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. Na configuração padrão no p0112 e no p0115 o tempo de amostragem do controlador de corrente será reduzido automaticamente para 250 µs. Se os valores padrão forem alterados, então o tempo de amostragem do controlador de corrente (p0112, p0115) deverá ser ajustado de acordo.
- Aumentar o ciclo DP durante a operação do PROFIBUS sincronizado com o ciclo 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 com o ciclo).
Para o valor de falha = 106:
- Ajustar o parâmetro para os ciclos de monitoramento igualmente (p10000 e p9500 / p9300).
Para o valor de falha = 107:
- Configurar um ciclo de coleta de valores reais no p9511 que seja compatível com o ciclo do controlador de corrente. Recomenda-se uma relação de ciclo de pelo menos 8:1.
Para o valor de falha = 108:
- Configurar um ciclo de coleta de valores reais adequado no p9511.
- Se o ciclo DP for utilizado como ciclo de coleta de valores reais (p9511 = 0) na operação com o PROFIBUS sincronizado com o ciclo, então deve-se configurar um ciclo DP adequado.
No D410 deve ser configurado um múltiplo adequado ao ciclo DP (p. ex. 1, 2, 3, 4, 5, 6, 8, 10). Caso contrário, o ciclo deverá ser configurado com menos de 8ms.
Para o valor de falha = 109:
- Configurar o ciclo de coleta de valores reais no p9511 igual ao ciclo do controlador de corrente (p115).
Para o valor de falha = 110:
- Configurar o ciclo de coleta de valores reais no p9511 maior ou igual a 2 ms.

Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201653 <Local>SI CU: Configuração PROFIBUS incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A configuração do PROFIBUS para operação das funções de monitoração do Safety Integrated com um comando de nível superior (SINUMERIK ou F-PLC) está incorreta.
Nota:
Para funções de segurança 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.
Correção: Geralmente se aplica:
- confira e, se necessário, corrigir a configuração PROFIBUS do Safety Slot do lado principal.
- Atualize o software do Control Unit
Valor de falha = 250:
- remova o PROFIsafe que configura no alto-nível de controle de F ou habilite PROFIsafe no acionamento.
Identificação de falha - 231, 331:
Configure o telegrama PROFIsafe correspondendo à parametrização no F-PLC.
O seguinte se aplica para p9501.30 = 1 (F-DI via PROFIsafe habilitado): telegrama PROFIsafe 900 deve ser configurado.
O seguinte se aplica par p9501.30 = 0 (F-DI via PROFIsafe não habilitada): telegrama PROFIsafe 30 deve ser configurado.

201655 <Local>SI CU: Equalização das funções de monitoração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Ocorreu um erro durante a equalização das funções de monitoração do Safety Integrated da Control Unit (CU) e do Motor Module (MM). A Control Unit e o Motor Module não puderam determinar um bloco conjunto nas funções de monitoração do SI.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- Versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor Module são incompatíveis.
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.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201656 <Local>SI CU: Parâmetros do Motor Module incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Ocorreu um erro durante o acesso aos parâmetros do Safety Integrated para o Motor Module (MM) na memória não volátil.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
129:
- O parâmetro de Safety para o Motor Module está danificado.
- Acionamento com funções de segurança habilitadas possivelmente copiado offline com o software de colocação em funcionamento e o projeto baixado.
131: Erro interno de software do Motor Module.
132: Falhas de comunicação durante o upload e o download dos parâmetros de Safety para o Motor Module.
255: Erro interno de software da Control Unit.
Correção: - Executar a colocação em funcionamento do Safety.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Para o valor de falha = 129:
- Ativar o modo de colocação em funcionamento do Safety (p0010 = 95).
- Adaptar o endereço de PROFIsafe (p9610).
- Inicializar a função de cópia para parâmetro SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar a alteração de dados (p9701 = DC hex).
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento 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).
Para o valor de falha = 132:
- Verificar se a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos estão de acordo com as diretrizes de EMC.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201659 <Local>SI CU: Pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A solicitação de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitada.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: A senha do Safety Integrated não foi informada.
2: Foi acionado 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 interligada encontra-se em modo de simulação.
10: Houve uma tentativa de habilitação da função de STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
11: Houve uma tentativa de habilitação da função de SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
12: Houve uma tentativa de habilitação da função de SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma na ligação paralela.
13: Houve uma tentativa de habilitação da função de 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 na CU e no MM.
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 de 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 de 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 de SBA (Safe Brake Adapter), embora não exista nenhum suporte para a mesma.
20: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento e da função STO, ambos ativados através da F-DI.
21: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos na ligação paralela.
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 habilitação do cancelamento de pulsos no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
Veja também: p0970, p3900, r9771, r9871

Correção: 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 = 3:
- Modo de simulação para finalizar a entrada digital (p0795).
Para o valor de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22 , 23:
- 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.
Para o valor de falha = 16:
- Bloquear a proteção de tensão interna (p1231).
Para o valor de falha = 20:
- Corrigir o ajuste no p9601.
Para o valor de falha = 22:
- Empregar um Power Module que ofereça suporte às funções do Safety Integrated.
Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
MM: Motor Module
SBA: Safe Brake Adapter
SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)
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 segura)
Veja também: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201659 <Local>SI CU: Pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A solicitação de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated na Control Unit (CU) foi rejeitada.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1: A senha do Safety Integrated não foi informada.
2: Foi acionado 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 interligada encontra-se em modo de simulação.
10: Houve uma tentativa de habilitação da função de STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
11: Houve uma tentativa de habilitação da função de SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
12: Houve uma tentativa de habilitação da função de SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma na ligação paralela.
13: Houve uma tentativa de habilitação da função de 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 na CU e no MM.
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 de 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 de 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 de SBA (Safe Brake Adapter), embora não exista nenhum suporte para a mesma.
20: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento e da função STO, ambos ativados através da F-DI.
21: Houve uma tentativa de habilitação dos monitoramentos de movimento integrados no acionamento, embora não exista nenhum suporte para os mesmos na ligação paralela.
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 habilitação do cancelamento de pulsos no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
Veja também: p0970, p3900, r9771, r9871

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Informar senha para Safety Integrated (p9761).

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 = 3:
- Modo de simulação para finalizar a entrada digital (p0795).

Para o valor de falha = 10, 11, 12, 13, 14, 15, 17, 18, 19, 21, 22 , 23:
- 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.

Para o valor de falha = 16:
- Bloquear a proteção de tensão interna (p1231).

Para o valor de falha = 20:
- Corrigir o ajuste no p9601.

Para o valor de falha = 22:
- Empregar um Power Module que ofereça suporte às funções do Safety Integrated.
Nota:
CU: Control Unit
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
MM: Motor Module
SBA: Safe Brake Adapter
SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)
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 segura)
Veja também: p9501, p9601, p9620, p9761, p9801

201660 <Local>SI CU: Funções seguras não suportadas

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O Motor Module (MM) não dá suporte às funções seguras (p. ex. versão incompatível do Motor Module). Não é possível nenhuma colocação em funcionamento do Safety Integrated.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada segura.
Correção: - Empregar Motor Module que dá suporte para as funções seguras.
- Atualizar o software do Motor Module.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

201663 <Local>SI CU: Cópia de parâmetros de SI rejeitada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Um dos seguintes valores é armazenado no p9700 ou foi especificado offline: 87 ou 208.
Devido a isto o sistema tenta copiar os parâmetros de SI da Control Unit para o Motor Module durante o boot. De qualquer forma, nenhuma função de safety é selecionada na Control Unit (p9501 = 0, p9601 = 0), por isso a cópia é rejeitada.
Nota:
Esta falha não resulta em uma parada segura.
Veja também: p9700
Correção: - Ajustar p9700 = 0.
- Verificar e corrigir se necessário, os parâmetros p9501 e p9601.
- Iniciar novamente a cópia da função inserindo o valor apropriado em p9700.

201664 <Local>SI CU: Nenhuma atualização automática de firmware

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 de safety estão ativas, uma combinação de versões inadmissíveis pode ocorrer.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Veja também: p7826

Correção: 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 <Local>SI CU: O sistema está defeituoso

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

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.

Correção:
- Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
Para o valor de falha = 200000 hex, 400000 hex, 8000yy hex (yy qualquer):
- Certifique-se de que a Control Unit está realmente ligada com o Power Module.
Para o valor de falha = 800004 hex:
- Controlar se os parâmetros p9500/p9300 estão iguais.

201669 <Local>SI Motion: Combinação de motor e módulo de potência imprópria

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A combinação utilizada de motor e módulo de potência não é adequada para o emprego dos monitoramentos seguros de movimento sem encoder.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Número do grupo de dados do motor que causou a falha.

Correção: Utilizar um módulo de potência adequado com baixa capacidade ou um motor com maior capacidade.

201670 <Local>SI Motion: Parametrização do Sensor Module inválida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A parametrização de um Sensor Module usado para o Safety Integrated não é permitida.
Nota:
A 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 grupo 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.
10: Para um encoder usado para o Safety Integrated não foram atribuídos todos os grupos de dados de acionamento (DDS) do mesmo grupo de dados de encoder (EDS) (p0187 ... p0189).
Correção: Para o valor de falha = 1, 2:
- Colocar e parametrizar o encoder que é suportado pelo Safety Integrated (encoder com pista A/B seno, p0404.4 = 1).
Para o valor de falha = 3:
- Verificar se a colocação em funcionamento dos dispositivos ou do acionamento está ativa e, se necessário, abortá-la (p0009 = p00010 = 0), salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar POWER ON.
Para o valor de falha = 4:
- Verificar se existem falhas na comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Sensor Module e, se necessário, executar o diagnóstico nas falhas encontradas.
Para o valor de falha = 10:
- Equalizar a atribuição EDS para todos os encoders usados para o Safety Integrated (p0187 ... p0189).
Nota:
SI: Safety Integrated

201671 <Local>SI Motion: Parametrização do encoder incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro do parâmetro Safety não correspondente.
Correção: Ajustar a parametrização entre o encoder Safety e o encoder padrão.
Nota:
SI: Safety Integrated

201672 <Local>SI CU: Motor Module software / hardware incompatível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção: - 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 <Local>SI Motion: Software/hardware de Sensor Module incompatível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Atualizar o software do Sensor Module.
- Empregar Sensor Module que dá suporte para a monitoração de movimentos.
Nota:
SI: Safety Integrated

201680 <Local>SI Motion CU: Erro de checksum das monitorações seguras

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção: - verificar os parâmetros relevantes à segurança e corrigir se necessário.
- executar um POWER ON se os parâmetros de segurança que requerem POWER ON foram modificados.
- executar teste de aceptância.

201681 <Local>SI Motion CU: Valor de parâmetro incorreto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O parâmetro não pode ser parametrizado com este valor.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro com valor incorreto.
9522: A gama de velocidade foi configurada com um valor muito alto.
9500: p9500 diferente de p9300
9511: p9511 diferente de p9311
Correção: Corrigir valor de parâmetro.
Para o valor de falha = 9500:
Equalizar o 9300 e o 9500, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.
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 o valor de falha = 9507:
- Ajustar o motor síncrono ou motor assíncrono conforme o p0300.
Para o valor de falha = p9511:
Equalizar o p9311 e o p9511, salvar os parâmetros (p0971 = 1) e executar o POWER ON.
Para o valor de falha = 9517:
- Verificar também o p9516.0.
Para o valor de falha = 9522:
- Corrigir o parâmetro.

201682 <Local>SI Motion CU: Função de monitoração não suportada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 que não é confirmável.
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 de ativação externa de ESR não é suportada (p9501.4).
5: A função de monitoramento de F-DI no PROFIsafe não é suportada (p9501.30).
6: A habilitação da sincronização de valores reais é não suportada (p9501.3).
9: A função de monitoramento não é suportada, Bit de habilitação reservado (p9501.2, p9501.17 ... 29, p9501.31, e eventualmente p9501.6).

10: As funções de monitoramento são suportadas apenas no drive object SERVO.
11: As funções de monitoramento sem encoder somente são suportadas internamente no acionamento.
12: As funções de monitoramento para ncSI não são suportadas em uma unidade CU305.
20: As funções de monitoramento de movimento integradas no acionamento somente são suportadas quando associadas com o PROFIsafe (p9501, p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).
21: O PROFIsafe somente é suportado quando associado às funções de monitoramento de movimento integradas no acionamento (p9501, p9601.1 ... 2 e p9801.1 ... 2).
22: Funções de monitoramento sem encoder não suportadas no formato construtivo de chassis.
23: Funções de monitoramento com encoder não suportadas na unidade CU240.
24: A função de monitoramento SDI não é suportada (p9501.17).
25: Funções de monitoramento de movimento integradas no acionamento não suportadas (p9501, p9601.2)
26: A histerese e a filtragem não são suportadas para a função de monitoramento SSM sem encoder (p9501.16).

Correção: Desativação da respectiva função de monitoramento (p9501, p9503, p9506, p9601, p9801).
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
SCA: Safe Cam (cames seguros) / 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)
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
Veja também: p9501, p9503, r9771

201683 <Local>SI Motion CU: Falta liberação de SOS/SLS

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 resulta em uma resposta de parada segura.
Correção: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9501.0) e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9501

201684 <Local>SI Motion: Os valores limite da posição limitada de segurança estão trocados

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Valores limite SLP1 trocados.
2: Valores limite SLP2 trocados.

Correção: Corrigir os valores limite no p9534 e p9535 e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)

201685 <Local>SI Motion CU: O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Velocidade máxima permitida.
Correção: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9531

201686 <Local>SI Motion: Parametrização da posição de came não permitida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: 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 resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do "Came seguro" com posição inadmissível.
Veja também: p9501
Correção: Corrigir a posição do came e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9536, p9537

201687 <Local>SI Motion: Parametrização do valor Modulo SCA (SN) não permitida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 resulta em uma resposta de parada segura.
Correção: Corrigir o valor Modulo para SCA e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9505

201688 <Local>SI Motion CU: Sincronização de valor atual não é permitida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: - Não é permitido habilitar sincronia 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).
- Nota:
Esta falha resulta em STOP A que não pode ser reconhecida.
Correção: - Também selecione a função "actual value synchronization" ou parametrize um sistema 2-encoders.
- Desabilitar a função "Sincronização de valor atual" ou as funções de monitoração com referência absoluta (SCA/SLP) e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)
Veja também: p9501, p9526

201689 <Local>SI Motion: Eixo configurado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: A configuração do eixo foi alterada (por exemplo, comutação entre eixo linear e eixo rotativo).
O parâmetro p0108.13 é corrigido internamente com o valor correto.
Nota:
Esta falha não resulta em uma resposta de parada segura.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro que ativou a alteração
Veja também: p9502
Correção: 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:
No software de colocação em funcionamento as unidades somente serão exibidas de modo consistente após um Upload de projeto.

201690 <Local>SI Motion: Problema de backup de dados na NVRAM

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

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 resulta em uma resposta 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.

Correção: 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 a Hotline.

Nota:
NVRAM: Non-Volatile Random Access Memory (memória não volátil para leitura e gravação)

201691 <Local>SI Motion: Ti e To inadequado para o ciclo DP

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O tempo configurado para comunicação PROFIBUS não é permitida e o ciclo DP é utilizado como o ciclo de aquisição do valor atual para as funções de monitoração de movimento de segurança:
PROFIBUS síncrono: o total de Ti e To é muito alto para o ajuste de ciclo DP. O ciclo DP deve ter no mínimo 1 ciclo de controle de corrente maior que a soma de Ti e To.
PROFIBUS não síncrono: o ciclo DP deve ser no mínimo 4 x o ciclo de controle de corrente.

Correção: Configurar o Ti e To o pequeno suficiente para o ciclo DP utilizado ou aumentar o tempo de ciclo da DP.
Como alternativa para monitoramento de SI habilitado e integrado no acionamento (p9601/p9801 > 0):
Utilizar o ciclo de coleta de valores reais p9511/p9311 e com isso ajustar independente do ciclo DP. O ciclo de coleta de valores reais deve ser pelo menos um múltiplo do ciclo do controlador de corrente. Recomenda-se uma relação de ciclo de pelo menos 8:1.
Veja também: p9511

201692 <Local>SI Motion CU: Valor de parâmetro não permitido sem encoder.

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 de segurança.
Valor da falha (r0949, representação decimal):
Número dos parâmetros com valores incorretos.
Veja também: p9501
Correção: - Corrigir os parâmetros especificados no valor de falha.
- Se necessário, desabilite as funções de monitoramento de movimento sem encoder (p9506).
Veja também: p9501

201693 <Local>SI da Control Unit: A parametrização do Safety sofreu alteração e exige a reinicialização/POWER ON

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Os parâmetros de segurança foram alterados; estes somente terão efeito com um "warm restart" ou POWER ON.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
O número dos parâmetros de segurança que foram alterados necessitam de um "warm restart" ou POWER ON.
Correção: - 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 <Local>SI Motion CU: A versão de Firmware do Motor Module é mais antiga que a Control Unit

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A versão de Firmware do Motor Module é mais antiga do 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 do Safety.
Esta mensagem também pode aparecer se após uma atualização automática de Firmware ainda não tenha sido executado um POWER ON (alarme A01007).
Correção: Atualizar o Firmware do Motor Module para a versão mais recente.
Veja também: r9390, r9590

201695 <Local>SI Motion: O Sensor Module foi substituído

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 do Safety.
Correção: Realizar os seguintes passos com o software de colocação em funcionamento STARTER:
- Acionar o botão "Confirmar substituição de hardware" na tela do Safety.
- Executar a função "Copiar da RAM para a ROM".
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Como alternativa, realizar os seguintes passos na lista de especialista do software de colocação em funcionamento:
- Iniciar a função de cópia para Node-Identifier no acionamento (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no acionamento (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Em seguida, executar um teste de aprovação (veja o manual de funções para Safety Integrated).
Veja também: p9700, p9701

201696 <Local>SI Motion: Seleção de teste das monitorações de movimento durante a inicialização

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O teste de funções de monitoração de movimento já foi ilegalmente ativo no boot.
Esta é a razão pela qual o teste é apenas executado novamente após selecionar o procedimento de verificação forçada parametrizado em p9705.
Nota:
Esta mensagem não resulta em uma resposta de parada segura.
Veja também: p9705
Correção: Retirar a seleção do procedimento de verificação forçada da função de monitoramento de movimentação de segurança e então selecione novamente.
A fonte de sinal para iniciação é parametrizada na entrada do binector p9705.
Observar:
Não é permitido utilizar entradas TM54F para iniciar a parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated
Veja também: p9705

201697 <Local>SI Motion: Necessário executar o teste das monitorações de movimento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi excedido o tempo ajustado no p9559 para a dinamização forçada das funções de monitoração de monitoração de movimentos do Safety. É necessário executar um novo teste.
Após a próxima seleção da dinamização forçada parametrizada no p9705 a mensagem será apagada e o tempo de monitoração resetado.

Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada segura.
Como os caminhos de desligamento não são conferidos automaticamente durante o "booting", o alarme não é emitido até que a inicialização esteja completa.
Veja também: p9559, p9705

Correção: Executar a dinamização das monitorações seguras de movimento.
A fonte de sinais para ativação está parametrizada no binector Input: p9705.
Observar:
Não é permitido utilizar entradas TM54F para iniciar a parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated
Veja também: p9705

201698 <Local>SI da CU: Modo de colocação em funcionamento ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A colocação em funcionamento da função "Safety Integrated" foi selecionada.
Esta mensagem é retomada após a conclusão da colocação em funcionamento do Safety.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação parada segura.
Veja também: p0010

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated

201699 <Local>SI CU: Teste de desligamento necessário

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi excedido o tempo ajustado no p9659 para a dinamização forçada dos atalhos de desligamento do Safety. É necessário um novo teste do atalho de desligamento do Safety.
Após a próxima desseleção da função "STO" é apagada a mensagem e o tempo de monitoração resetado.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Safety Stopre.
Veja também: p9659

Correção: Habilitar e desabilitar o STO.
Nota:
Control Unit: Control Unit
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

201700 <Local>SI Motion CU: STOP A ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O acionamento é parado através do STOP A (cancelamento de pulsos via atalho de desligamento do Safety na Control Unit).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada do 2º canal de monitoramento.
- Pulsos não cancelados após o tempo parametrizado (p9557) depois da ativação da parada de teste.
- Reação consequente da mensagem C01706 "SI Motion CU: SAM/SBR com limite excedido".
- Reação consequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade reduzida segura excedida".
- Reação consequente da mensagem C01701 "SI Motion CU: STOP B ativado".

Correção:
- Eliminar a causa da falha no 2º canal de monitoramento.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C01706.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C01714.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C01701.
- Verificar o valor no p9557 (se houver), eventualmente aumentar o valor, e depois executar o POWER ON.
- Controlar o atalho de desligamento da Control Unit (controlar a comunicação do DRIVE_CLiQ, se houver).
- Substituir o Motor Module / Power Module.
- Substituir a Control Unit.

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
- Monitoramentos de movimento com o SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina apenas em modo de teste de aprovação.

Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated

201701 <Local>SI Motion CU: STOP B ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF3
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O acionamento é parado através do STOP B (desaceleração na rampa de retorno OFF3).
Como consequência desta falha a mensagem C01700 "STOP A ativado" será emitida assim que expirar o tempo parametrizado no p9556 ou quando o limite de rotação parametrizado no p9560 não é alcançado.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada do segundo canal de monitoramento.
- Reação consequente da mensagem C01714 "SI Motion CU: Velocidade reduzida segura excedida".
- Reação consequente da mensagem C01711 "SI Motion CU: Defeito em um canal de monitoramento".
- Reação consequente da mensagem C01707 "SI Motion CU: Tolerância para parada de operação segura excedida".

Correção:
- Eliminar a causa da falha no segundo canal de monitoramento.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C01714.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C01711.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C01707.

Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
- Monitoramentos de movimento com o SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina apenas em modo de teste de aprovação.

Nota:
SI: Safety Integrated

201706 <Local>SI Motion CU: SAM/SBR com limite excedido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9506 = 0) ou sem encoder com monitoramento ajustado para aceleração (p9506 = 3):
SAM - Monitoramento seguro para aceleração. 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 (p9506 = 1):
SBR - Monitoramento seguro de rampa de frenagem. 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".
Correção: Verificar o comportamento de frenagem, e eventualmente corrigir a tolerância para a função "SAM" ou a parametrização da função "SBR".
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
- Monitoramentos de movimento com o SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina apenas em modo de teste de aprovação.
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 <Local>SI Motion CU: Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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".
Correção: - 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:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina, apenas no modo teste de aceitação
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9530

201708 <Local>SI Motion CU: STOP C ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: STOP2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP C (desaceleração na rampa de retorno OFF3).
Depois de expirar o estágio de temporizador parametrizado será ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação consequente da mensagem C01714 "SI Motion: Velocidade limitada segura excedida".
- Reação consequente da mensagem C01715 "SI Motion: Posição final segura excedida".
Veja também: p9552

Correção:
- Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201709 <Local>SI Motion CU: STOP D ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP D (desaceleração na trajetória).
Depois de expirar o estágio de temporizador parametrizado será ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação consequente da mensagem C01714 "SI Motion: Velocidade limitada segura excedida".
- Reação consequente da mensagem C01715 "SI Motion: Posição final segura excedida".
Veja também: p9553

Correção:
- Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201710 <Local>SI Motion CU: STOP E ativado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP E (movimento de retrocesso).
Depois de expirar o estágio de temporizador parametrizado será ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação consequente da mensagem C01714 "SI Motion: Velocidade limitada segura excedida".
- Reação consequente da mensagem C01715 "SI Motion: Posição final segura excedida".
Veja também: p9554

Correção:
- Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C01714.

Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

201711 <Local>SI Motion CU: Defeito em um canal monitorado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 resultado dos monitoramentos e ativou 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 estágio de temporizador, será emitida a mensagem C01701 "SI Motion: STOP B ativado".
O valor de mensagem que conduziu para o STOP F é indicado no r9725. Os valores de mensagem descritos referem-se à comparação cruzada feita entre a Control Unit e o Motor Module. Se o acionamento for operado junto com um SINUMERIK, os valores de mensagem serão gravados na mensagem 27001 do SINUMERIK.
Os valores de mensagem descritos a seguir também podem ocorrer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:
- Foram parametrizados tempos de ciclo diferentes (p9500/p9300 e p9511/p9311).
- Foram parametrizados tipos de eixo diferentes (p9502/p9302).
- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Para valores de mensagem 3, 44 ... 57, 232 e sistemas de 1 encoder, diferentes valores de encoder parametrizados (p9516/p9316, p9517/p9317, p9518/p9318, p9520/p9320, p9521/p9321, p9522/p9322, p9526/p9326).
- Sincronização com erros.
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
0 até 999: Número do dado verificado pela comparação cruzada que causou esta falha.
Os valores de mensagem que não forem listados a seguir somente servem para o diagnóstico interno de falhas da Siemens.
0: Solicitação de parada de outro canal de monitoramento.
1: Imagem de estado das funções de monitoramento SOS, SLS 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) 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 uma falha.
5: Habilitações de função (p9501/p9301).
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).
31: Tolerância de posição (p9542/p9342) e (p9549/p9349) na sincronização de valores reais habilitada (p9501.3/p9301.3).
33: Tempo de mudança de velocidades (p9551/p9351).
35: Tempo de retardo para cancelar pulsos (p9556/p9356).
36: Tempo de controle do cancelamento dos pulsos (p9557/p9357).
37: Tempo de transição de STOP C para SOS (p9552/p9352).
38: Tempo de transição de STOP D para SOS (p9553/p9353).
40: Reação de parada na SLS (p9561/p9361).
42: Rotação de desativação para cancelar pulsos (p9560/p9360).
43: Teste de memória da reação de parada (STOP A).
44 ... 57: Geral
Possível causa 1 (na colocação em funcionamento ou 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). 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, corresponde ao valor de falha 3). Isto pode ser verificado através do controle das posições reais seguras.
44: Valor real de posição (r9713) + valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety.
45: Valor real de posição (r9713) - valor limite SLS1 (p9531[0]/p9331[0]) * ciclo de monitoramento do Safety.
46: Valor real de posição (r9713) + valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety.
47: Valor real de posição (r9713) - valor limite SLS2 (p9531[1]/p9331[1]) * ciclo de monitoramento do Safety.
48: Valor real de posição (r9713) + valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety.
49: Valor real de posição (r9713) - valor limite SLS3 (p9531[2]/p9331[2]) * ciclo de monitoramento do Safety.
50: Valor real de posição (r9713) + valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety.
51: Valor real de posição (r9713) - valor limite SLS4 (p9531[3]/p9331[3]) * ciclo de monitoramento do Safety.
52: Posição de parada + tolerância (p9530/9330).
53: Posição de parada - tolerância (p9530/9330).
54: Valor real de posição (r9713) + valor limite nx (p9546/p9346) + tolerância (p9542/p9342).
55: Valor real de posição (r9713) + valor limite nx (p9546/p9346).
56: Valor real de posição (r9713) - valor limite nx (p9546/p9346).
57: Valor real de posição (r9713) - valor limite nx (p9546/p9346) - tolerância (p9542/p9342).
58: Atual solicitação de parada.
75: Limite de velocidade nx (p9546, p9346).
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: Timer de teste de aprovação (p9558/p9358).
84: Tempo de transição do STOP F (p9555/p9355).
85: Tempo de transição da falha de Bus (p9580/p9380).
86: Identificação do sistema de 1 encoder (p9526/p9326).
87: Atribuição de encoder de um segundo canal (p9526/p9326).
89: Frequência limite do encoder.
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).
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: Safety sem encoder (p9506/p9306).
243: Confirmação de alarmes ampliada (p9507/p9307).
244: Tempo de filtragem da coleta de valores reais sem encoder (p9587/p9387).
245: Corrente mínima da coleta de valores reais sem encoder (p9588/p9388).
246: Tolerância de tensão da aceleração (p9589/p9389).
247: Tolerância da SDI (p9564/p9364).
248: Limite superior da SDI positiva (0x7fffffff).
249: Valor real de posição (r9713) - Tolerância da SDI.
250: Valor real de posição (r9713) + Tolerância da SDI.
251: Limite inferior da SDI negativa (0x80000001).
252: Reação de parada na SDI (p9566/p9366).
253: Tempo de retardo na SDI (p9565/p9365).
254: Ajuste do retardo de interpretação na coleta de valores reais após a habilitação de pulsos (p9586/p9386).
255: Ajuste do comportamento durante o cancelamento 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).
1000: O temporizador de controle expirou. Ocorreu um número excessivo de mudanças de sinal nas entradas seguras.

1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.
1005: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.
1011: Estado de aprovação diferente entre os canais de monitoramento.
1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.
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: Erro de sinal de vida para CU do encoder DRIVE-CLiQ.
1023: Erro no teste de eficiência no encoder DRIVE-CLiQ.
1032: Erro de sinal de vida para MM do encoder DRIVE-CLiQ.
1033: Erro no controle do Offset entre POS1 e POS2 para CU do encoder DRIVE-CLiQ.
1034: Erro no controle do Offset entre POS1 e POS2 para MM do encoder DRIVE-CLiQ.
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.
5000 ... 5140:
Valores de mensagem do PROFIsafe.
Nestes valores de falha são transmitidos sinais de ativação 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 interno de falhas da Siemens).
5012: Falha na inicialização do driver do PROFIsafe.
5013: O resultado da inicialização é diferente nos dois controladores.
5022: Erro na interpretação do parâmetro F. Os valores do parâmetro F transmitido 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 do parâmetro F não coincide com o valor calculado no driver de PROFIsafe.
5065: Na recepção do telegrama do PROFIsafe foi constatada uma falha de comunicação.
5066: Ao receber o telegrama do PROFIsafe foi constatado um erro de monitoramento de tempo.
6000 ... 6166:
Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).
Nestes valores de falha são transmitidos sinais de ativação à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.
6000: Ocorreu um erro grave na comunicação do PROFIsafe.
6064 ... 6071: Erro na interpretação do parâmetro F. Os valores do parâmetro F transmitido não coincidem com os valores esperados no driver do PROFIsafe.
6064: O endereço de destino e o endereço do 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 inválido do watchdog (F_WD_Time).
6068: Nível SIL incorreto (F_SIL).
6069: Extensão F-CRC incorreta (F_CRC_Length).
6070: Versão de parâmetro F incorreta (F_Par_Version).
6071: Erro de CRC nos parâmetros F (CRC1). O valor CRC transmitido do parâmetro F não coincide com o valor calculado no driver de PROFIsafe.
6072: A parametrização F é inconsistente.
6165: Na recepção do telegrama do PROFIsafe foi constatada uma falha de comunicação. A falha também pode ocorrer se depois de se desligar e ligar a Control Unit ou depois de se conectar o cabo PROFIBUS/PROFINET for recebido um telegrama PROFIsafe inconsistente ou desatualizado.
6166: Ao receber o telegrama do PROFIsafe foi constatado um erro de monitoramento de tempo.
Veja também: p9555, r9725

Correção: No geral aplica-se o seguinte:
Os ciclos de monitoramento nos dois canais e os tipos de eixo devem ser verificados quanto à igualdade e, se necessário, equalizados. Se o erro persistir, um aumento dos ciclos de monitoramento pode ser uma solução.
Para o valor de mensagem = 0:
- Neste canal de monitoramento não foi detectada nenhuma falha. Observar a mensagem de falha de outro canal de monitoramento (no MM: C30711).
Para o valor de mensagem = 3:
Fase de colocação em funcionamento:
A avaliação de encoder para o próprio ou o segundo canal não foi corretamente configurada --> Correção da avaliação do encoder.

Em operação:
Controle da composição mecânica e dos sinais do encoder.
Para o valor de mensagem = 4:
- Os ciclos de monitoramento nos dois canais devem ser verificados quanto à igualdade e, se necessário, equalizados. Em combinação com o valor de falha 5 de outro canal de monitoramento (no MM: C30711) deve-se configurar ciclos de monitoramento maiores.
Para o valor de mensagem = 232:
-Aumentar a tolerância de histerese (p9547/p9347). Se necessário, configurar uma filtragem (p9545/p9345) maior.
Para o valor de mensagem = 1 ... 999:
- Se o valor de mensagem estiver listado sob a causa: Verificação dos parâmetros na comparação cruzada que estiverem relacionados com o valor de mensagem.
- Copiar os parâmetros do Safety.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Correção da avaliação do encoder. Os valores reais são diferentes por causa de falhas mecânicas (correia trapezoidal, deslocamento até o limite mecânico, desgaste e configuração de janela muito pequena, falha de encoder, ...).
Para o valor de mensagem = 1000:
- Análise dos sinais pertencentes à entrada segura (problemas de contato).
Para o valor de mensagem = 1001:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Para o valor de mensagem = 1005:
- Verificação das condições de habilitação dos pulsos.
Para o valor de mensagem = 1011:
- Para diagnósticos, veja o parâmetro (r9571).
Para o valor de mensagem = 1012:
- Atualizar o software do Sensor Module.
- Em sistemas de 1 encoder, verificar os parâmetros do encoder quanto à igualdade (p9515/p9315, p9519/p9319, p9523/p9323, p9524/p9324, p9525/p9325, p9529/p9329).
- Para encoder DQI aplica-se o seguinte: Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para a mais recente versão disponível para o encoder DQI.
Para o valor de mensagem = 1020, 1021:
- Verificação da conexão de comunicação.
- Configurar ciclos de monitoramento maiores (p9500, p9511).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Substituir o hardware.
Para o valor de mensagem = 1033:
- Se necessário, atualizar a versão de Firmware da Control Unit para a mais recente versão disponível para o encoder DQI.
Para o valor de mensagem = 1041:
- Reduzir a corrente mínima (p9588).
- Em motores síncronos aumentar o valor do p9783.
- Verificar se a função "Operação controlada com injeção de sinal HF" está ativada (p1750.5 = 1) e desativar, se necessário.
Para o valor de mensagem = 1042:
- Aumentar o tempo de aceleração/desaceleração do gerador de rampa (p1120/p1121).
- Verificar se a configuração do controlador de corrente/rotações está correta (a corrente geradora de torque/campo e o valor real de rotação não podem oscilar).
- Reduzir a dinâmica do setpoint.
- Aumentar a corrente mínima (p9588).
Para o valor de mensagem = 1043:
- Aumentar a tolerância de tensão (p9589).
- Aumentar o tempo de aceleração/desaceleração do gerador de rampa (p1120/p1121).
- Verificar se a configuração do controlador de corrente/rotações está correta (a corrente geradora de torque/campo e o valor real de rotação não podem oscilar).
- Reduzir a dinâmica do 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 o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- 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.

- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

Para o valor de mensagem = 5012:
- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810). O endereço do PROFIsafe não pode ser 0 ou FFFF!

Para o valor de mensagem = 5013, 5025:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810).
- 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 mensagem = 5022:
- Verificar o ajuste dos valores dos parâmetros F no PROFIsafe-Slave (F_SIL, F_CRC_Length, F_Par_Version, F_Source_Add, F_Dest_add, F_WD_Time).

Para o valor de mensagem = 5026:
- Verificar e atualizar o ajuste dos valores dos parâmetros F e do CRC calculado de parâmetro F (CRC1) no PROFIsafe-Slave.

Para o valor de mensagem = 5065:
- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave (num.seq./CRC).
- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- 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 mensagem = 5066:
- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- Interpretar a informação de diagnóstico no F-Host.
- Inspecionar a ligação do PROFIsafe.

Para o valor de mensagem = 6000:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- 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.
- Configurar ciclos de monitoramento maiores (p9500, p9511).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.

Para o valor de mensagem = 6064:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Dest_Add no PROFIsafe-Slave.
- Verificar a configuração do endereço do PROFIsafe da Control Unit (p9610) e do Motor Module (p9810).

Para o valor de mensagem = 6065:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Dest_Add no PROFIsafe-Slave. O endereço de destino não pode ser 0 ou FFFF!

Para o valor de mensagem = 6066:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Source_Add no PROFIsafe-Slave. O endereço de origem não pode ser 0 ou FFFF!

Para o valor de mensagem = 6067:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave. O valor de tempo do watchdog não pode ser 0!

Para o valor de mensagem = 6068:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_SIL no PROFIsafe-Slave. O nível SIL deve corresponder ao SIL2!

Para o valor de mensagem = 6069:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_CRC_Length no PROFIsafe-Slave. O ajuste da extensão do CRC2 é 2-Byte-CRC em modo V1 e 3-Byte-CRC em modo V2!

Para o valor de mensagem = 6070:
- Verificar o ajuste do valor no parâmetro F_Par_Version no PROFIsafe-Slave. O valor para o parâmetro F da versão é 0 em modo V1 e 1 em modo V2!

Para o valor de mensagem = 6071:
- Verificar e, se necessário, atualizar o ajuste dos valores dos parâmetros F e do CRC calculado de parâmetro F (CRC1) no PROFIsafe-Slave.

Para o valor de mensagem = 6072:
- Verificar e, se necessário, corrigir os valores dos parâmetros F.

Para os parâmetros F_CRC_Length e F_Par_Version são permitidas as seguintes combinações:
F_CRC_Length = 2-Byte-CRC e F_Par_Version = 0
F_CRC_Length = 3-Byte-CRC e F_Par_Version = 1

Para o valor de mensagem = 6165:

- Confirmar a falha quando esta ocorre após a inicialização da Control Unit ou após a conexão do cabo PROFIBUS/ PROFINET.
- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave.
- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- 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 mensagem = 6166:
- Verificar a configuração e a comunicação no PROFIsafe-Slave.
- Verificar e, se necessário, aumentar o ajuste do valor para o parâmetro F_WD_Time no PROFIsafe-Slave.
- Interpretar a informação de diagnóstico no F-Host.
- Inspecionar a ligação do PROFIsafe.

Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitoramentos de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina

Veja também: p9300, p9500

201712 <Local>SI Motion CU: Defeito no processamento F-IO

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante a comparação cruzada dos dois canais de monitoramento, o acionamento detectou uma diferença entre os parâmetros ou resultados do processamento F-IO e ativou STOP F. Um dos monitoramentos 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 é indicada adicionalmente por causa do disparo de um STOP F.
Se pelo menos uma função de monitoramento estiver ativa, então, depois de expirar o estágio de temporizador, será emitida a mensagem de Safety C01701 "SI Motion: STOP B ativado".
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
Número do dado verificado pela comparação cruzada que causou esta mensagem.
1: SI Discrepância do tempo de monitoramento, entradas (p10002, p10102).
2: SI Confirmação de evento interno, terminal de entrada (p10006, p10106).
3: SI STO, terminal de entrada (p10022, p10122).
4: SI SS1, terminal de entrada (p10023, p10123).
5: SI SS2, terminal de entrada (p10024, p10124).
6: SI SOS, terminal de entrada (p10025, p10125).
7: SI SLS, terminal de entrada (p10026, p10126).
8: SI SLS_Limit(1), terminal de entrada (p10027, p10127).
9: SI SLS_Limit(2), terminal de entrada (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 ... p10028).
14: SI Discrepância do tempo de monitoramento, saídas (p10002, p10102).
15: SI Confirmação de evento interno (p10006, p10106).
16: SI Teste de sensor, resposta da seleção do modo de teste para parada de teste (p10046, p10146, p10047, p10147) .
17: SI Tempo de espera para parada de teste nas DOs (p10001).
18 ... 25: SI Teste de sensor, resposta (p10046, p10146, p10047, p10147). Ação esperada do sinal interno de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado.
26 ... 33: SI Teste de sensor, resposta (p10046, p10146, p10047, p10147). Ação esperada do sinal externo de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado.
34 ... 41: SI Teste de sensor, resposta (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 retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado (p10047, p10147).

43: Dado interno para processamento do sinal interno de retorno, formado pelo modo de parada de teste selecionado (p10047, p10147).
44: Dado interno para processamento do sinal externo de retorno, 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: Seleção de F-DI para PROFIsafe (p10050, p10150).
49: SI SDI positiva, terminal de entrada (p10030, p10130).
50: SI SDI negativa, terminal de entrada (p10031, p10131).

Correção: - 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.
Nota;
Esta mensagem pode ser reconhecida via F-DI ou PROFIsafe.
Veja também: p9300, p9500

201714 <Local>SI Motion CU: Velocidade limitada de segurança excedida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção: - Verificar o programa de deslocamento no controle.
- Controlar os limites da "Velocidade limitada de segurança" (SLS) e, se necessário, adaptar (p9531).
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9531, p9563

201716 <Local>SI Motion CU: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção: - Verificar o programa de deslocamento no comando numérico.
- Verificar a tolerância para a função "SDI" e corrigir (p9564), se necessário.
Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte maneira:
Através de F-DI ou PROFIsafe
Nota:
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9564, p9565, p9566

201745 <Local>SI Motion CU: Controlar o torque de frenagem durante o teste de frenagem

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: - 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 <Local>SI Motion CU: Falha de hardware do encoder de segurança

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: - Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder.
Esta mensagem pode ser quitada da seguinte forma:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de comando da máquina.

201751 <Local>SI Motion CU: Erro do teste de efetividade do enconder de safety.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: - Confira a conexão do encoder.
- Substituir o encoder.
Esta mensagem pode ser reconhecida como segue:
- Monitorações de movimento integradas no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe
- Monitorações de movimento com SINUMERIK: Através do painel de controle da máquina.

201796 <Local>SI Motion CU: Esperar pela comunicação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O acionamento aguarda o estabelecimento de comunicação com SINUMERIK ou TM54F para executar as funções de segurança relevantes de funções de movimento.
Nota:
Neste estado os pulsos são cancelados de forma segura.
Correção: Se a mensagem não desaparecer automaticamente após um tempo prolongado, deverão ser feitas as seguintes verificações com relação à comunicação:
Para comunicação com SINUMERIK, se aplica:
- Verificar as mensagens adicionais que estão presentes, relacionadas com a comunicação PROFIBUS e resolvê-las.
- Verificar a atribuição correta dos eixos no comando mestre com os acionamentos no dispositivo de acionamento.
- Verificar a habilitação das funções seguras de monitoração de movimentos para o eixo correspondente no comando de nível superior, e se necessário, configure-a.
Para comunicação com TM54F, aplica-se:
- Verificar mensagens adicionais que estejam presentes, relacionadas à comunicação DRIVE-CLiQ com TM54F e resolvê-las.
- Verificar a configuração de p10010. Todos os drive objects controlados através do TM54F devem ser listados.
Veja também: p9601, p9801, p10010

201798 <Local>SI Motion CU: Test Stop em andamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O Test Stop está ativa.
Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada com a conclusão da parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated

201799 <Local>SI Motion CU: Modo de teste de aceptância ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O modo de teste de aceptância está ativo. As mensagens de POWER ON das funções seguras de monitoração de movimentos podem confirmadas durante o teste de aprovação com a tecla RESET do comando de nível superior.
Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aceptância.
Nota:
SI: Safety Integrated

201800 <Local>DRIVE-CLiQ: Hardware/configuração incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

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.

Correção: Para o valor de falha = 100 ... 107:
- Garantir uma versão uniforme de Firmware nos componentes DRIVE-CLiQ.
- Evitar topologias extensas em 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.

201840 <Local>SMI: Encontrado componente sem dados do motor

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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

201902 <Local>IF1: PB/PN Sincronizador de ciclo com parametrização operacional inadmissível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A parametrização para a operação sincronizada com o ciclo é inadmissível.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
0: Tempo de ciclo de Bus Tdp < 0,5 ms.
1: Tempo de ciclo de Bus Tdp > 32 ms.
2: O tempo de ciclo de Bus Tdp não é um múltiplo inteiro do ciclo do controlador de corrente.
3: Momento da coleta de valores reais Ti > tempo de ciclo de Bus Tdp ou Ti = 0.
4: O momento da coleta de valores reais Ti não é nenhum múltiplo inteiro do ciclo do controlador de corrente.
5: Momento da adoção de setpoint To >= tempo de ciclo de Bus Tdp ou To = 0.
6: O momento da adoção de setpoint To não é nenhum múltiplo inteiro do ciclo do controlador de corrente.
7: O tempo de ciclo de aplicação Tmapc do Master não é nenhum múltiplo inteiro do ciclo do controlador de rotação.
8: A reserva de Bus do tempo de ciclo de Bus Tdp - tempo do Data Exchange Tdx é menor que dois ciclos de controle de corrente.
10: Momento da adoção de setpoint não é To <= tempo do Data Exchange Tdx + To_min.
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 Bus Tdp não é um múltiplo em todos os ciclos básicos p0110[x].
14: No COMM BOARD com o ajuste To - 1 x Tbase_io = Tdp - Ti o momento da adoção de setpoint não é To <= tempo do Data Exchange Tdx + 2 * To_min.
15: Esta configuração não é permitida para Tdp < 1 ms.
16: O momento da coleta de valores reais Ti é menor que o valor permitido (COMM BOARD: Ti >= 2 x Tbase_io).
17: O ajuste (To + Ti = Tdp + 2 x Tbase_io) não é permitido para COMM BOARD.
Correção: - Adaptar o telegrama de parametrização.
- Adaptar o ciclo do controlador de corrente e de rotação.
Para o valor de advertência = 15:
- Verificar na configuração a quantidade de determinados tipos de drive object.
Nota:
IF1: Interface 1
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Tbase_io: Base de tempo para Ti, To (= 125us)

201903 <Local>COMM INT: Dados de configuração de recepção inválidos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Os dados de configuração de recepção não foram aceitos pelo acionamento.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Valor de retorno da verificação dos dados de configuração de recepção.
1: Estabelecimento de conexão para mais drive objects do que os configurados no dispositivo. Os drive objects 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 object. A quantidade de possíveis PZDs de um drive object é pré-definida através da 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, veja em A01902.
5: A operação cíclica não está ativa.
501: Parâmetros de PROFIsafe com erro (p. ex. F_Dest).

Correção: Controlar os dados de configuração de recepção.
Para o valor de advertência = 1:
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 <Local>Bus de campo: Valor nominal do Timeout

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF3 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A recepção dos setpoints da interface do Bus de campo (Onboard, PROFIBUS/PROFINET/USS) foi interrompida.
- Conexão de Bus interrompida.
- O Controlador está desativado.
- O Controller passou para o estado STOP.

Correção: Garantir a conexão de Bus e passar o Controller para o estado RUN.
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 <Local>Sincronizador de ciclo PB/PN operação com queda de ciclo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF1 (OFF3)
Infeed: OFF1
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).
Correção: - 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 <Local>PB/PN Sincronizador de ciclo, operação com queda de sinal de vida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF1 (OFF3)
Infeed: OFF1
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.

Correção: - 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 <Local>COMM INT: O tempo de monitoração do sinal de vida expirou

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
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.

Correção: - Aguardar a reinicialização do comando.
- Restabelecer a transferência de dados ao comando.

201914 <Local>COMM INT: O tempo de monitoração da configuração expirou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
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.

Correção: - Confirmar as falhas existentes.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

201915 <Local>PB/PN Sincronizador de ciclo, operação com falha de sinal de vida, drive object 1

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Grupo de visualização para problemas com o sinal de vida do mestre (operação em ciclo síncrono do clock) no "drive object" 1 (Control Unit).
O sincronismo com o "mestre central" é perdido para medições "central".

Correção: Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201921 <Local>PROFIBUS: Receber os valores nominais após o To

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Os dados de saída do PROFIBUS-Master (valores nominais) são recebidos no momento errado dentro do ciclo PROFIBUS.
Correção: - 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 <Local>PB/PN Ciclo diferente de controle de corrente sincronizado com o ciclo

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de controle de corrente de todos acionamentos na operação sincronizada com o ciclo deve ser ajustado igualmente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do drive object com ciclo de controle de corrente diferente.
Correção: Ajustar o ciclo de controle de corrente igualmente (p0115[0]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Veja também: p0115

201931 <Local>PB/PN Ciclo de clock síncrono, diferente do ciclo de clock do "speed controller"

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de controle de rotação de todos acionamentos com a operação sincronizada no ciclo deve ser ajustado igualmente.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do drive object com ciclo de controle de rotação diferente.
Correção: Ajustar o ciclo de controle de rotação igualmente (p0115[1]).
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET
Veja também: p0115

201932 <Local>PB/PN Falta sincronização de ciclo no DSC

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: Ajustar a sincronização de ciclo através da configuração do Bus e transmitir o sinal de vida sincronizado com o ciclo.
Veja também: r2064

201940 <Local>PB/PN Sincronismo de ciclo não alcançado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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 ciclo definido pelo mestre ainda não pôde ser executada.
- O mestre não envia nenhum telegrama Global Control, mesmo com a seleção da operação sincronizada com o ciclo através da configuração de bus.
- O mestre utiliza um ciclo DP isócrono diferente do utilizado no telegrama de parametrização enviado ao escravo.
- Pelo menos um drive object tem um pulso de habilitação (que não é controlado via PROFIBUS/PROFINET).

Correção: - 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 <Local>PB/PN Falta o sinal de ciclo no estabelecimento do Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: Controlar a aplicação do Master e a configuração do Bus.
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201943 <Local>PB/PN Sinal de ciclo prejudicado durante o estabelecimento do Bus

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.

Correção: - 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 <Local>PB/PN Sincronismo de vida útil não alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - 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

201950 <Local>PB/PN Sincronizador de ciclo, sincronização de operação falhou

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Apenas para diagnóstico interno da Siemens
Nota:
PB: PROFIBUS
PN: PROFINET

201951 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Falta sincronização do ciclo de aplicação

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.

Correção: - Executar um POWER ON (liga/desliga) para todos os componentes.
- Atualizar o software dos componentes de DRIVE-CLiQ.
- Atualizar o software da Control Unit.

201952 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização de componente não suportada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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.

Correção: Atualizar o firmware do componente indicado no valor de falha.
Nota:
Se necessário, atualizar outros componentes da rede DRIVE-CLiQ.

201953 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização não concluída

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização não executada com êxito

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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.

Correção: 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 <Local>Control Unit DRIVE-CLiQ: Sincronização DO não concluída

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Executar POWER ON para todos componentes do DO (desligar e ligar).

202000 <Local>Gerador de função: Partida não possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O gerador de função já foi iniciado.
Correção: 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 <Local>Gerador de função: O acionamento não existe

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O drive object indicado para conexão não existe.
Veja também: p4815
Correção: 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 <Local>Gerador de função: Nenhum drive indicado para conexão

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Não foi indicado nenhum drive no p4815 para conexão.
Veja também: p4815
Correção: 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 <Local>Gerador de função: Acionamento não é SERVO/VECTOR

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O drive object especificado para conexão não é um SERVO / VECTOR ou DC.CTRL.
Veja também: p4815
Correção: 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 <Local>Gerador de função: drive indicado várias vezes

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O drive object indicado já foi indicado.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número de drive object do drive object indicado múltiplas vezes.
Correção: Indicar outro drive object.
Nota:
O alarme é resetado da seguinte forma:
- Eliminar a causa deste alarme.
- Reiniciar o gerador de função.

202009 <Local>Gerador de função: Modo de operação inlegal

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Gerador de função: Valor nominal de velocidade do drive diferente de zero

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Gerador de função: Valor atual de velocidade do acionamento é diferente de zero

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Gerador de função: Faltam liberações de acionamentos

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O comando mestre e/ou sinais de habilitação estão faltando para conectar o acionamento especificado.
Veja também: p4815

Correção: 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 <Local>Gerador de função: Magnetização sendo executada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: Espera para magnetização do motor (r0056.4).
Nota:
O alarme é eliminado como segue:
- Reiniciar o gerador de funções.
Veja também: r0056

202020 <Local>Gerador de função: Parâmetros não podem ser alterados

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - 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 <Local>Gerador de função: Duração de período muito pequena

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O valor para a duração do período é muito pequeno.
Veja também: p4821
Correção: 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 <Local>Gerador de função: Largura do pulso muito grande

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A largura do pulso ajustada é muito grande.
A largura do pulso deve ser menor que a duração do período.
Veja também: p4822
Correção: 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 <Local>Gerador de função: Endereço físico igual a zero

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O endereço físico indicado tem como valor o zero.
Veja também: p4812
Correção: 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 <Local>Gerador de função: Valor para offset não permitido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Gerador de função: Valor para largura de banda não permitido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Gerador de função: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
Veja também: p4830
Correção: 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 <Local>Trace: Partida não possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Trace já foi iniciado.
Veja também: p4700
Correção: Parar o trace e reiniciar se necessário.

202055 <Local>Trace: Tempo de gravação muito pequeno

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Duração do trace muito pequena.
O valor mínimo é o dobro do tempo do ciclo de trace.
Veja também: p4721
Correção: Verificar o valor do tempo de gravação e se necessário corrigi-lo.

202056 <Local>Trace: ciclo de gravação muito pequeno

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de gravação selecionado é menor que o ciclo básico configurado 0 (p0110[0]).
Veja também: p4720
Correção: Aumentar o valor do ciclo de gravação.

202057 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não corresponde à nenhum intervalo de tempo.
Veja também: p4723
Correção: Especificar o ciclo de um intervalo de tempo existente. Os intervalos de tempo podem ser lidos através do p7901.
Veja também: r7901

202058 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para Trace contínuo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para o Trace contínuo.
Veja também: p4723
Correção: 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 <Local>Trace: Ciclo de intervalo de tempo inválido para 2 x 8 canais de registro

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ciclo de intervalo de tempo selecionado não pode ser usado para mais de 4 canais
Veja também: p4723
Correção: 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 <Local>Trace: Falta sinal para ser traçado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - Não foi indicado nenhum sinal para ser traçado.
- Os sinais indicados são inválidos.
Veja também: p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202061 <Local>Trace: Sinal inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: - O sinal indicado não existe.
- O sinal indicado não pode ser traçado com o Trace.
Veja também: p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: - Indicar sinal para ser traçado.
- Verifica se o respectivo sinal do Trace pode ser traçado.

202062 <Local>Trace: Sinal de disparo inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: Indicar sinal de disparo válido.

202063 <Local>Trace: Tipo de dado inválido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O tipo de dado indicado para a seleção de sinal via endereço físico é inválido.
Veja também: p4711, p4730, p4731, p4732, p4733
Correção: Utilizar tipo de dado válido.

202070 <Local>Trace: Parâmetros não podem ser alterados

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - Parar o Trace antes da parametrização.
- Iniciar o Trace se necessário.

202075 <Local>Trace: Tempo de pré-disparo muito grande

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O tempo de pré-disparo configurado deve ser menor do que o valor para o período para ser traçado.
Veja também: p4721, p4722
Correção: Verificar o tempo de pré-disparo e ajustá-lo de acordo.

202080 <Local>Trace: A parametrização foi apagada devido à alteração física.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A parametrização do Trace no acionamento foi apagado devido a uma alteração física ou de parâmetros de referência.
Correção: Reinicie o Trace

202099 <Local>Trace: Memória insuficiente da Control Unit

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: A capacidade de memória ainda disponível na Control Unit não é suficiente para a função Trace.

Correção: 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 <Local>Acionamento: O tempo morto de processamento do controlador de corrente é muito pequeno

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção:
- Passar o p0118 para o valor zero.
- Passar o p0118 com um valor maior ou igual ao valor de advertência (para p1810.11 = 1).
- Passar o p0117 para ajuste automático (p0117 = 1).
- Verificar a versão de Firmware dos componentes afetados.

Veja também: p0117, p0118

202150 <Local>OA: Aplicação que não pode ser carregada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O sistema não pôde carregar uma aplicação OA.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

Nota:
OA: Open Architecture
Veja também: r4950, r4955, p4956, r4957

202151 <Local>OA: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Durante uma aplicação OA ocorreu um erro interno de software.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar para a última versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.
- Substituir a Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture
Veja também: r4950, r4955, p4956, r4957

202152 <Local>OA: Memória insuficiente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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, aplicações OA, módulos, etc.).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Modificar a configuração nesta Control Unit (p. ex. menos acionamentos, módulos de função, blocos de dados, aplicações OA, módulos, etc.).
- Implementar outra Control Unit.
Nota:
OA: Open Architecture

203000 <Local>Ocorrência de falha da NVRAM.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma falha ocorreu durante a execução da ação p7770 = 1, 2 para os dados NVRAM
Valor da falha(r0949, representação hexadecimal):
yyxx hex: yy = caso de falta, xx = aplicação ID
yy = 1:
A ação p7770 = 1 não é suportada por esta versão se o Drive Control Chart (DCC) está ativado para o drive object em questão.
yy = 2:
O tamanho dado da aplicação especificada não é o mesmo na NVRAM e no backup.
yy = 3:
O checksum do dado na p7774 não está correto.
yy = 4:
Nenhum dado disponível para carregar.
Veja também: p7770

Correção: Execute a ação corretiva de acordo com os resultados do diagnóstico.
Se necessário, inicie a ação novamente.

203001 <Local>Checksum incorreto da NVRAM

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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
Correção: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

203500 <Local>TM: Inicialização

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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)
Correção: - 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 <Local>TM: Tempos de amostragem, alteração

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Os tempos de amostragem das entradas/saídas foram alterados.
Esta alteração somente estará valendo na próxima inicialização.
Correção: Executar POWER ON

203505 <Local>TM: Entrada analógica, quebra de fio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Foi acionado o monitoramento de ruptura de fio para uma entrada analógica.
A corrente de entrada da entrada analógica está abaixo do valor limite parametrizado no p4061[x].
Índice x = 0: Entrada analógica 0 (X522.1 até .3)
Índice x = 1: Entrada analógica 1 (X522.4 a .5)

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:
O monitoramento de ruptura de fio está ativo no seguinte tipo de entrada analógica:
p4056[x] = 3 (entrada de corrente monitorada)(+4 ... +20 mA)

Correção:
- Verificar a fiação quanto à presença de interrupções.
- Verificar a intensidade gravada de corrente, pode ser que o sinal alimentado seja muito pequeno.
- Verificar a resistência de trabalho (250 Ohm).

Nota:
A corrente de entrada medida no Terminal Module pode ser interpretada no 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.

203506 <Local>Falta alimentação de tensão de 24 V

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_I_COMBI, CU_I_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Falta a alimentação de tensão de 24 V para as saídas digitais (X124).
Correção: Verificação dos terminais de alimentação de tensão (X124, L1+, M).

203510 <Local>TM: Dados de calibração não plausíveis

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.

Correção:
- Desligar e ligar novamente a alimentação de energia da Control Unit.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ.

Em caso de uma ocorrência recorrente, substituir o módulo.
Uma outra operação sempre será possível.
Eventualmente o canal analógico afetado pode não alcançar a precisão especificada.

203550 <Local>TM: Filtro de setpoint de velocidade freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: A freqüência natural do filtro de setpoint de velocidade (p1417) é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Veja também: p1417

Correção: Reduzir freqüência natural do filtro de setpoint de velocidade (low pass PT2) (p1417).

203590 <Local>TM: O módulo não está pronto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: Servo: NENHUM (ENCODER, IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: 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.

Correção: - Verificar a alimentação de 24 V.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ.
- Verificar se o tempo de amostragem do drive object envolvido é diferente de zero (p4099[0]).

205000 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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 aumentar mais 5 K, então é ativada a falha F30004.

Correção: 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 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura da camada de junção do chip

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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 junção aumentar mais 15 K, então será disparada a falha F30025.

Correção: 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 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 ºC (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.
Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205003 <Local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Verificar o seguinte:
- A temperatura ambiente está dentro dos valores limites definidos?
- O ventilador falhou? Verificar o sentido de giro.

205004 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: 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 <Local>Sistema de refrigeração: Fluxo de líquido refrigerante muito pequeno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Sistema de refrigeração: alarme - O fluxo não alcançou valor limite inferior

Correção: Verificar os sinais de resposta e a parametrização (p0260 ... p0267).
Inspecionar a alimentação do líquido refrigerante.

205006 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Power Unit: Sobre temperatura no modelo térmico (chassi PU)

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: Nenhum necessário.
O alarme some automaticamente quando o valor estiver abaixo do limite.
Veja também: p0290

205050 <Local>Ligação paralela: Liberação de pulsos acionada, mesmo com desabilitação de pulsos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um módulo de potência acusa habilitação de pulsos, mesmo com os pulsos desabilitados.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do respectivo módulo de potência.
Correção: O módulo de potência está com defeito e deverá ser substituído.

205051 <Local>Ligação paralela: Falta liberação de pulsos do módulo de potência

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Os pulsos não puderam ser habilitados em um ou mais módulos de potência.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número do respectivo módulo de potência.
Correção: - reconheça a falha da unidade de potência ainda presente.
- bloqueio dos pulsos da unidade de potência envolvida (p7001).

205052 <Local>Ligação paralela: Assimetria de corrente inadmissível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - 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 <Local>Ligação paralela: Tensão DC-Link assimétrica inadmissível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O desvio dos valores medidos de tensão DC-Link excede o limite de alarme indicado no p7011.
Correção: - 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 <Local>Ligação paralela: Módulo de potência desativado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Reativar os módulos de potência desativados, se necessário.
Veja também: p0125, p0895, p0897

205055 <Local>Ligação paralela: Módulos de potência com códigos inadmissíveis

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: - 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 <Local>Ligação paralela: Versões EPROM de módulo de potência diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: Empregar módulos de potência de mesma versão de EEPROM.
Para ligações paralelas somente devem ser usados módulos de potência com versões de EEPROM idênticas.

205057 <Local>Ligação paralela: Versões de Firmware de módulo de potência diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: 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 <Local>Ligação paralela: Versões de EEPROM de VSM diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: Para ligações paralelas somente devem ser usados Voltage Sensing Modules (VSM) com versões EEPROM idênticas.

205059 <Local>Ligação paralela: Versões de Firmware de VSM diferentes

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: Para ligações paralelas somente devem ser usados Voltage Sensing Modules (VSM) com versões de Firmware idênticas.

205060 <Local>Ligação paralela: Versão de Firmware de módulo de potência incompatível

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para ligações paralelas dos módulos de potência é necessário um Firmware a partir da versão V02.30.01.00.
Correção: Realizar o update do Firmware nos módulos de potência (a partir de V02.30.01.00).

205061 <Local>Alimentação, número de VSM

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: Adaptar o número de Voltage Sensing Modules (VSM) ativos.

206000 <Local>Alimentação: Pré-carga, tempo de monitoração expirou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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 módulo de frenagem.
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

Correção: 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 <Local>Alimentação: Falta módulo de potência EP 24 V em operação

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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)

Correção: - 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 <Local>Alimentação: Smart Mode não suportado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O módulo de potência não dá suporte ao modo de operação Smart-Mode.
Correção: - 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.
- 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 <Local>Alimentação: A avaliação da temperatura do filtro não é suportada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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).
Correção: Atualização de firmware para módulo de potência versão antiga.
Veja também: r0192, p0220

206100 <Local>Alimentação: Desligamento devido à subtensão de rede

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O valor filtrado (estacionário) da tensão de alimentação é menor que o limite de falha (p0283).
Condição da falha: Vrms < p0283 * p0210
Valor da falta (r0949, ponto flutuante):
Tensão de alimentação estacionária atual.
Veja também: p0283
Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar o valor limite (p0283).

206105 <Local>Alimentação: Subtensão de rede

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

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

Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0282).

206200 <Local>Alimentação: Falha de uma ou mais fases de rede

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2 (OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Falha de sobretensão em uma ou mais fases.
A falha pode ocorrer em dois estados operacionais:
1. Durante a fase de ligação da alimentação.
O ângulo da rede medido 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 VSM, a atribuição de fases L1, L2, L3 no VSM diferente da atribuição de fases na unidade de potência.
2. Durante a operação da fonte.
Após a detecção de uma redução de tensão ou de sobretensão (observar o A06205) em uma ou mais fases de rede, ocorreu uma falha dentro de 100 ms (observar também outras mensagens relevantes). Geralmente, antes da emissão da mensagem de falha F06200, ocorre pelo menos uma vez o alarme A06205, que pode fornecer valores e informações dos alarmes relativos às causas de falha na rede.
Possíveis causas da falhas:
- Redução de tensão na rede ou falta fase ou sobretensão com duração acima de 10 ms.
- Sobrecarga na carga com corrente de pico.
Falta reator de linha.

Correção: 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 A6205 com seus valores.
Veja também: p3463

206205 <Local>Alimentação: Falta de tensão em pelo menos uma fase de rede

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Detectado colapso de tensão ou sobretensão em uma ou mais fases de rede durante operação.
Os pulsos continuam canceladas por um período mínimo de 8 ms. A mensagem de operação da alimentação no r0863.0 permanece, a desabilitação dos pulsos é indicada no r3405.2 devido à falha de fase.
Valor do alarme (r2124, causa da advertência codificada em Bits):
Bit 0: Desvio de ângulo de rede (Valor limite p3463) devido a uma falha de rede
Bit 2: Desvio de corrente ativa
Bit 3: Desvio de freqüência de rede (Valores de limite: 115 % * p0284, 85 % * p0285)
Bit 4: Sobretensão de rede (Valor limite 120 % * p0281 * p0210)
Bit 5: Subtensão de rede (Valor limite 20% * p0210)
Bit 7: Falha de corrente de pico
Bit 8: Smart Mode sem VSM (p3400.5 = 0): Desvio de ângulo de rede
Bit 9: Smart Mode: Colapso da tensão DC-Link
Bit 10: Smart Mode: Correntes de linha não simétricas

Correção: Normalmente quando aparece a mensagem do alarme proceder o seguinte:
- Verificar a rede e fusíveis.
- Verificar a qualidade e a capacidade de rede.
- Verificar a carga.

Em função do valor do alarme r2124 aplica-se:
Bit 0 = 1: Ocorreu uma falha de rede ou configuração incorreta do controle. Para uma qualidade ruim de rede ou vários chaveamentos de rede podemos, se necessário, aumentar o valor limite p3463 até o valor do alarme não aparecer mais.
Bit 2 = 1: Ocorreu uma falha de rede ou configuração incorreta do controlador. Verificar a configuração do controlador e a carga.
Bit 3 = 1: Ocorreu uma falha de rede. Para uma qualidade ruim de rede ou vários chaveamentos de rede podemos, se necessário, aumentar os valores de limite p0284 e p0285 até o valor do alarme não aparecer mais.
Bit 4 = 1: Ocorreu uma interrupção de rede ou sobretensão de rede.
Bit 5 = 1: Ocorreu uma interrupção de rede ou subtensão de rede.
Bit 7 = 1: Desligamento de corrente de pico devido a uma falha de rede ou sobrecarga. Verificar a carga.
Bit 8 = 1: Ocorreu uma falha de rede.
Bit 9 = 1: Subtensão de rede ou sobrecarga. Verificar a carga.
Bit 10 = 1: Rede interrompida em pelo menos uma fase da rede. Checar os fusíveis.
Veja também: r3405, p3463

206207 <Local>Alimentação: Corrente da rede desbalanceada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Corrente assimétrica muito alta na fase da rede.
A causa mais provável é falha na fase da rede.
Correção: Verificar a rede e fusíveis
Verificar a conexão e o tamanho do reator de linha.
Verificar o alarme prévio (A06205) com os valores de alarme.

206210 <Local>Alimentação: Corrente total muito alta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: 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 <Local>Alimentação: A somatória das correntes é muito alta para ser admitida.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: - 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.

206215 <Local>Alimentação: Corrente total muito alta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: 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 <Local>Alimentação: Capacitores do filtro de rede estão com defeito em pelo menos uma fase

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 Voltage Sensing Module (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 atual capacitância calculada em µF (arredondado para valor inteiro).
A 1ª casa decimal indica o número da fase (1, 2, 3) com desvio de capacitância.

Correção: - Verificar o valor parametrizado da capacitância do filtro (p0221).
- Verificar a fiação correta do Voltage Sensing Module (VSM):
Nas entradas de 100 V/690 V do VSM deverão estar as tensões diferenciais u12 e u23, nas entradas de 10 V deverão estar as correntes de fase do filtro de rede 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.
Veja também: p0221, p3660, p3670, p3676

206260 <Local>Alimentação: Temperatura no filtro de rede muito alta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Temperatura no filtro de rede continuamente muito alta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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).
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Regulador de temperatura no filtro de rede está aberto durante a ativação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura no filtro de rede está muito alta durante a ativação da alimentação. A ativação é impedida.
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Tensão de rede muito alta durante a ligação

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Sobretensão da rede

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a tensão de alimentação (p0210).
- Verificar limite de advertência (p0281).
Veja também: p0210, p0281

206310 <Local>Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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. Registrar a seguinte variação de tolerância: 1.16 * p0210 < r0070 < 1.6 * p0210.
A falha só pode ser conhecida quando o acionamento está desenergizado.
Veja também: p0210
Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206310 <Local>Alimentação: Tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Após a conclusão da pré-carga, foi calculada a tensão de rede 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.
Valor de alarme (r2124, interpretar como ponto flutuante):
Tensão de rede Vrms existente.
Veja também: p0210
Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206311 <Local>Alimentação: Falha de tensão de alimentação (p0210) parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: Tensão de rede: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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
Correção: - Verificar a tensão de alimentação (p0210) e alterá-la se necessário.
- Verificar a tensão de rede.
Veja também: p0210

206320 <Local>Mestre/escravo: Controle não válido para 4 canais multiplexados.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828
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
Correção: - 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 <Local>Master/Slave: Ativação inválida no multiplexador de 6 canais

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828
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
Correção: - Verificar a interconexão com a ativação do multiplexador (CI: p3577).
- Verificar o valor de sinal da fonte de sinais da interconexão BICO.

206350 <Local>Alimentação: Freqüência de rede medida muito alta

Valor de mensagem: Freqüência de rede: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Conseqüência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
2. Durante a operação da alimentação.
Conseqüência:
A alimentação ainda permanece em estado operacional, é dado o alarme A6350. Isto significa uma falha operacional grave.
Valor de alarme (r2124, ponto flutuante):
Freqüência atual determinada.
Veja também: p0284
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Freqüência de rede medida muito baixa

Valor de mensagem: Freqüência de rede: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.
Conseqüência:
A sincronização da alimentação com a rede é cancelada e reiniciada.
2. Durante a operação da alimentação.
Conseqüência:
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

Correção: - 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 <Local>Alimentação: Identificação de dados de rede selecionada/ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente após a conclusão da medição.

206401 <Local>Alimentação: Modo de teste/identificação de dado do transformador ativo/ selecionado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente depois de expirada a identificação.

206500 <Local>Alimentação: Sincronização de rede impossível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A sincronização de fase não é possível dentro do tempo de monitoração.
A alimentação foi resincronizada com a rede porque ela foi interrompida devido a frequência da rede determinada ser muito alta ou muito baixa.
Após 20 tentativas, a sincronização e consequentemente também a potência de operação foram interrompidas.
Correção: - Verificar e, se necessário, alterar a frequência de rede (p0211).
- Verificar o ajuste dos valores limite (p0284, p0285).
- Verificar a conexão de rede.
No emprego de 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 módulos de potência tipo chassis a disponibilidade de valores corretos de tensão é um requisito imprescindível para a sincronização da rede.
Veja também: p0211, p0284, p0285

206502 <Local>Alimentação: Não é possível atingir a sincronização da linha na magnetização do transformador

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Sincronização da linha não é possível dentro do tempo de monitoração (p5481[2]).
Correção: - 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

206601 <Local>Alimentação: Medição offset de corrente cancelada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).

Correção: 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 <Local>Alimentação: Medição offset de corrente impossível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Acionar contator de rede com carga

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: NENHUM (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O contator de rede da alimentação deverá ser acionado sob carga com um comando ON.
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Foi alcançado o estado- estável para a tensão máxima do DC link

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Limite de advertência da tensão DC-Link

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
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
Correção: - 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 <Local>Alimentação: Operação de curto-circuito ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).
Correção: - Verificar a parametrização do controlador de histere de corrente (p5453).
- Verificar os cabos de rede quanto a um curto-circuito.

206850 <Local>Alimentação: Curto-circuito prevaleceu por muito tempo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828
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.
Correção: - Verificar parâmetros de tempo mínimo (p5458[1], p5528[1]).
- Verificar a alimentação e fusíveis.

206851 <Local>Alimentação: Valor limite excedido na identificação da rede isolada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Pelo menos um valor limite do monitoramento de frequência/tensão foi excedido na identificação da rede isolada.
O excesso durou mais que o tempo de desligamento mínimo (p5545[0]).
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
Palavra de estado (r5542).

Correção: - Verificar a rede.
- Verificar a parametrização da identificação da rede isolada (p5543, p5544).

206855 <Local>Alimentação: Monitoração de filtro de linha respondeu

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um valor limite no filtro de rede parametrizado no p3678 foi excedido ou ficou abaixo do mínimo.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: O valor limite de tensão do monitoramento de tensão alfa/beta ficou abaixo do mínimo (p3678[0]).
1: O valor limite de corrente foi excedido (p3678[1]).
2: O valor limite de tensão do monitoramento de tensão composta ficou abaixo do mínimo (p3678[0]).
Veja também: p3678, p3679

Correção: - Verificar a parametrização do valor limite para monitoração de filtro (p3678]).
- Verificar filtro.
Para valor de falha = 0:
- Verificar a parametrização do tempo de suavização para monitoração de tensão (3679[0]).
Para valor de falha =1:
- Verificar a parametrização do tempo mínimo para monitoração de tensão (3679[1]).

206860 <Local>Alimentação: Ativação do módulo de função não possível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A ativação do módulo de função não é possível. O módulo de potência utilizado não dispõe da propriedade "Control Unit com controle de limite de corrente" (p0192.19).
Para ver o módulo de função afetado, veja o código de falha r0949 (O valor do r0949 corresponde ao Bit do parâmetro p0108).
r0949=7 para módulo de função "Suporte de rede dinâmico"
r0949=12 para módulo de função "Controle de estabilidade de rede"
Veja também: r0192

Correção: - Verificar se o módulo de potência utilizado possui a propriedade "Control Unit com controle de limite de corrente " (p0192.19).
- Se necessário, substituir o módulo de potência utilizado por um módulo de potência que dispõe da propriedade "Control Unit com controle de limite de corrente".

206900 <Local>Braking Module: Falha (1 -> 0)

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O Braking Module indica a falha (1 -> 0) via X21.4 (formato "booksize") ou terminal X21.5 (formato "chassis").
Este sinal é interconectado via entrada binector p3866[0...7].
Veja também: p3866

Correção: - Reduzir o número de desacelerações.
- Verificar a entrada binector p3866[0...7] e a fiação vinda do terminal X21.4 (formato "booksize") ou terminal X21.5 (formato "chassis").

206901 <Local>Braking Module: Pré-alarme Desativação I2t

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Braking Module indica o "Pré-alarme Desativação I2t" através do terminal X21.3.
Este sinal é interconectado através da entrada do binector p3865[0...7].
Nota:
O pré-alarme de desativação I2t somente é possível na forma construtiva "Booksize". Esta função não tem suporte na forma construtiva "Chassis".
Correção: - Reduzir as desacelerações.
- Controlar a entrada de binector p3865[0...7] e a fiação vinda do terminal X21.3 do respectivo Braking Module.

206904 <Local>Braking Module interno está bloqueado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: BIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: Desbloquear o Braking Module interno (BI: p3680 = sinal 0).

206905 <Local>Alarme de desativação I2T do Braking Module interno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: BIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: Reduzir o número de frenagens.

206906 <Local>Braking Module interno com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: BIC_SINUMERIK_828
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

Correção: Reduzir o número de frenagens.

206907 <Local>Braking Module interno com sobretemperatura

Valor de mensagem: -

Objeto drive: BIC_SINUMERIK_828

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

Correção: - Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206908 <Local>Braking Module interno, desligamento por sobretemperatura

Valor de mensagem: -

Objeto drive: BIC_SINUMERIK_828

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

Correção: - Reduzir a temperatura no sensor.
- Verificar a conexão do sensor de temperatura.

206909 <Local>Braking Module interno com falha Uce

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: BIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O colapso da tensão de coletor-emissor (Vce) gera uma falha de Vce e o desligamento.
Veja também: r3689

Correção: - Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Substituir o dispositivo.

207011 <Local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: KTY:
A temperatura do motor excedeu o limite de falha (p0605) ou o estágio de temporizador (p0606) expirou após o limite de advertência (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 ou 30) ou o estágio de temporizador (p0606) expirou após o 1650 Ohm ser excedido (com SME p4600..p4603 ou com TM120 p4610..p4613 = 12 ou 32).
Possíveis causas:
- O motor está sobrecarregado.
- A temperatura ambiente do motor é muito alta.
- PTC / contato normalmente fechado bimetálico: Ruptura de fio ou sensor desconectado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
200: O modelo de motor I2t menciona uma sobretemperatura (p0612.0 = 1, p0611 > 0).
Número do canal de temperatura que gera a mensagem (com SME/TM120 (p0601 = 10, 11)).
Veja também: p0604, p0605, p0606
Correção: - Reduzir a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- Verificar a fiação e a conexão do PTC ou conector bimetálico NC.
Veja também: p0604, p0605, p0606

207012 <Local>Acionamento: I2t modelo do motor sobretemperatura

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O modelo do motor térmico I2t (para motores síncronos) identifica que o alarme de limite de temperatura foi excedido.
Veja também: r0034, p0605, p0611
Correção: - Verificar a carga do motor e se necessário, reduzir.
- Verificar a temperatura ambiente do motor.
- Verificar a constante de tempo térmica p0611.
- Verificar o início da falha de sobretemperatura p0605 (= início do alarme do modelo do motor I2t, veja p0612).

207015 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Alarme

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 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.

Correção: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
Veja também: r0035, p0600, p0601, p0607

207016 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura do motor Falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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).
- Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 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
Correção: - Verificar o sensor se está conectado corretamente.
- Verificar a parametrização (p0600, p0601).
- Motores assíncronos: Desativar a falha do sensor de temperatura (p0607 = 0).
Veja também: r0035, p0600, p0601, p0607

207080 <Local>Acionamento: Parâmetro de controle incorreto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
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.
Os seguintes números de parâmetros aparecem como valores de falha somente para acionamentos vetoriais: p0310, em motores síncronos: p0341, p0344, p0350, p0357
Os seguintes números de parâmetros aparecem como valores de falha somente para motores síncronos: p0354, p0358, p0360
Veja também: p0310, p0311, p0341, p0344, p0350, p0354, p0356, p0358, p0360, p0400, p0404, p0408, p0640, p1082, p1300
Correção: 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 <Local>Macro: Execução impossível

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, informação adicional: %2, número preliminar do parâmetro: %3
Objeto drive: Todos os objetos
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.

Correção: - Verificar o respectivo parâmetro.
- Verificar o arquivo da macro e a interconexão BICO.
Veja também: p0015, p0700, p1000, p1500

207083 <Local>Macro: ACX-File não encontrado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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
Correção: - 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 <Local>Macro: Condição WaitUntil não atendida

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.

Correção: Verificar e corrigir a condição para o loop WaitUntil.

207085 <Local>Acionamento: Controle dos parâmetros malha aberta/malha fechada alterados

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Forçosamente ocorreram alterações de parâmetros do comando/controlador pelos seguintes motivos:
1. Os limites dinâmicos foram excedidos por causa de outros parâmetros.
2. Eles não podem ser aplicados por falta de propriedades do hardware detectado.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro alterado.
340:
O cálculo automático dos parâmetros de motor e de controlador foi executado (p0340 = 1), porque o controle vetorial foi ativado posteriormente como configuração (r0108.2).
Veja também: p0640, p1082, p1300, p1800

Correção: Nenhum necessário.
Não é necessária nenhuma alteração de parâmetro, pois os parâmetros já foram limitados adequadamente.

207086 <Local>Comutação de unidades: Violação de limite de parâmetro através da alteração de valor de referência

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Internamente no sistema foi alterado um parâmetro de referência. Isto fez com que determinados parâmetros do valor ajustado na apresentação não puderam ser gravados (Causa: p. ex. violação do limite mínimo/máximo estático ou aplicativo). Os valores dos parâmetros foram definidos no limite mínimo/máximo violado correspondente ou na configuração de fábrica.
Valor de falha (r0949, parâmetro):
Parâmetro de diagnóstico r9450 para indicação dos parâmetros que não puderam ser calculados.
Veja também: p0304, p0305, p0310, p2000, p2001, p2002, p2003, r2004

Correção: Verificar e, se necessário, corrigir o valor de parâmetro adaptado.
Veja também: r9450

207087 <Local>Acionamento: Operação sem encoder impossível com a freqüência de pulsos ajustada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

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

Correção: Aumentar a freqüência de pulsos (p1800).
Nota:
Na operação sem encoder a freqüência de pulsos deve ter pelo menos o valor equivalente à metade do ciclo de controle de corrente (1/p0115[0]).

207088 <Local>Comutação de unidades: Violação do limite de parâmetro devido à mudança de unidades

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma troca de módulos foi iniciada.
As possíveis causas para a violação de um limite de parâmetro são:
- Durante o arredondamento de um parâmetro com relação a suas casas decimais, o limite estático mínimo ou máximo foi violado.
- Imprecisões no tipo de dado "Ponto Flutuante".
Nestes casos, quando o limite mínimo é violado então o valor do parâmetro é arredondado para cima e quando o limite máximo é violado o valor do parâmetro é arredondado para baixo.
Valor da falha (r0949, representação decimal):
Parâmetro de diagnóstico r9451 para indicação todos os parâmetros cujos valores devem ser adaptados.
Veja também: p0100, p0349, p0505

Correção: Verificar e, se necessário, corrigir os valores de parâmetro adaptados.
Veja também: r9451

207089 <Local>Alteração de módulos: A ativação do módulo de função é bloqueada porque os módulos foram alterados.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: Retornar a(s) mudança(s) de unidades para ajustes de fábrica.

207090 <Local>Acionamento: Limite superior menor que o limite inferior de torque

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O limite superior de torque é menor que o limite inferior de torque.

Correção: Se o parâmetro P1 é vinculado com p1522 e o parâmetro P2 com p1523, deve-se assegurar que o P1 >= P2.

207100 <Local>Acionamento: Tempos de amostragem não podem ser zerados

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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

Correção: - 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 <Local>Acionamento: Tempos de amostragem e ciclo básico incompatíveis entre si

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: Todos os objetos

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

Correção: 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 <Local>Acionamento: O tempo de amostragem do controlador de corrente para fuso não é compatível

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O tempo de amostragem parametrizado do controlador de corrente para o fuso foi configurado com um valor muito alto.

Correção: Configurar o tempo de amostragem igual ou menor que o valor que consta no r5034 (p0112, p0115).
Veja também: p0112, p0115, r5034

207200 <Local>Acionamento: Comando mestre com comando ON

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: 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 <Local>Acionamento: Falta o controle via PLC

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

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 Bus de campo (Master/Acionamento) foi interrompida.

Correção: - 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 Bus de campo (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 <Local>Acionamento: Falta sinal de feedback do contator de rede

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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.

Correção: - Verificar o ajuste do p0860.
- Verificar o lcircuito de resposta do contator de rede.
- Elevar o tempo de monitoração em p0861.
Veja também: p0860, p0861

207320 <Local>Acionamento: Reinicialização automática cancelada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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).

- Nenhum comando ON ativo presente.
- 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.

Correção: - 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.
- Criar comando ON (p0840).
- Aumentar ou desativar o tempo de monitoração do módulo de potência (p0857).

207321 <Local>Acionamento: Reinicialização automática ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: - 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 <Local>Acionamento: Avaliador kT, característica kT(iq) ou compensação de tensão não está funcionando

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi ativada uma função do módulo de função "Controle de torque ampliado" (r0108.1), mas a capacidade funcional (total) não foi estabelecida.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1 .. .3: O avaliador kT está ativo (p1780.3 = 1) sem uma compensação ativa do erro de imagem de tensão no conversor. Com isso a precisão de torque fica extremamente restrita.
1: O erro de imagem de tensão do inversor "valor final" é 0 (p1952).
2: O erro de imagem de tensão do inversor "Offset de corrente" é 0 (p1953).
3: A compensação do erro de imagem de tensão está desativada (p1780.8 = 0).
4: O avaliador kT (p1780.3 = 1), a característica kT(iq) (p1780.9 = 1) ou a compensação do erro de imagem de tensão (p1780.8 = 1) foi ativada sem que o módulo de função "Controle de torque ampliado" fosse ativado (com o módulo de função ativado aplica-se: r0108.1 = 1).

Correção: Para o valor de falha = 1, 2:
- Executar a identificação do erro de imagem de tensão no conversor (p1909.14 = 1, p1910 = 1).
- Configurar os parâmetros para compensação do erro de imagem de tensão no conversor (p1952, p1953).
Para o valor de falha = 3:
- Ativar a compensação do erro de imagem de tensão no conversor (p1780.8 = 1).
Para o valor de falha = 4:
- Ativar o módulo de função "Controle de torque ampliado" (r0108.1 = 1), ou desativar as respectivas funções (p1780.3 = 0, p1780.8 = 0, p1780.9 = 0).

207350 <Local>Acionamento: Apalpador de medição parametrizado para saída digital

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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)
Para a designação do terminal:
A primeira designação é válida para CU320, a segunda para CU305.
Correção: - Ajustar terminal como entrada (p0728).
- Desselecionar apalpador de medição (p0488, p0489, p0580).

207400 <Local>Acionamento: Controlador máximo de tensão DC-Link ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparecerá automaticamente depois que estiver abaixo do limite superior.
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 <Local>Acionamento: Controlador mínimo de tensão DC-Link ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Acionamento: Limite inferior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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".
Correção:
- 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 <Local>Acionamento: Limite superior de tensão DC-Link alcançado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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".
Correção:
- Verificar a tensão de rede.
- Verificar o módulo de alimentação ou o Braking Module.
- Aumentar o limite superior de tensão DC-Link (p1244).
- Desativar a monitoração da tensão DC-Link (p1240 = 0).

207410 <Local>Acionamento: Saída de controlador de corrente limitada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção:
- Conectar o motor ou verificar o contator do motor
- Verificar a tensão do DC link (r0070).
- Verificar o Motor Module.

207411 <Local>Acionamento: Saída de controle de fluxo limitada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O valor nominal de fluxo não pode ser alcançado, mesmo que seja definido 90 % da corrente máxima.
- Dados de motor incorretos.
- Os dados de motor e a forma de ligação do motor (estrela-triângulo) são incompatíveis entre si.

- O limite de corrente foi ajustado muito baixo para o motor.
- Motor assíncrono (sem encoder, controlado) em limitação I2t.
- O Motor Module é muito pequeno.

Correção:
- Corrigir dados de motor.
- Verificar a forma de ligação do motor.
- Corrigir limites de corrente (p0640, p0323).
- Reduzir a carga do motor assíncrono.
- Se necessário, use um Motor Module maior.

207412 <Local>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (motor model)

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um ângulo de comutação incorreto foi detectado o que pode resultar em um acoplamento positivo no controle de velocidade.
Possíveis causas:
- O encoder do motor está ajustado incorretamente com respeito à posição do campo magnético.
- 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 torna-se efetiva acima da velocidade de comutação.
- A identificação da posição do pólo poderia ter calculado um valor incorreto quando ativado (p1982 = 1).
- O sinal do encoder do motor falhou.
- A malha de controle está instável devido uma parametrização incorreta.

Valor da falha (r0949, valor em decimal):
SERVO:
0: A comparação da posição angular do pólo para o encoder e o modelo do motor resultou em um valor excessivamente alto (> 80º elétrico).
1: -
VECTOR:
0: A comparação da posição angular do pólo do encoder e do modelo do motor resultou em um valor excessivamente alto (> 45º elétricos).
1: A mudança no sinal de velocidade para o encoder do motor mudou para > p0492 dentro de um ciclo de clock do controle de corrente.

Correção:
- Se a montagem do encoder for alterada, deve-se reajustar o encoder.
- Substituir o encoder de motor com defeito.
- Ajustar corretamente o offset angular de comutação (p0431). Se necessário, determinar pelo p1990.
- Corrigir a resistência do estator do motor, a resistência do cabo e a indutância de dispersão do estator do motor (p0350, p0352, p0356).
Calcular a resistência do cabo a partir da secção transversal e o comprimento, verificar a indutância e a resistência do estator com a ajuda da folha de dados do motor, medir a resistência do estator com um multímetro e, se necessário, executar novamente a identificação dos valores com a presente identificação de dados do motor (p1910).
- Aumentar a rotação de comutação para o modelo de motor (p1752). Com p1752 > p1082 (rotação máxima) o monitoramento estará completamente desativado.
- Com a identificação de posição polar (p1982 = 1) ativada, verificar a técnica para a identificação de posição polar (p1980) e forçar uma nova identificação de posição de pólo pela desativação e ativação (p1982 = 0 -> 1).
Nota:
No High Dynamic Motors (1FK7xxx-7xxx), se necessário, deve-se desativar o monitoramento nas aplicações de elevada corrente.

207413 <Local>Acionamento: Ângulo de comutação com falha (identificação de posição polar)

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção:
- 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 <Local>Acionamento: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 um update de Firmware para uma versão que executa um teste do número de série do encoder.

Correção:
Para as causas 1, 2:
Executar o ajuste automático usando a rotina de identificação de posição do pólo. Reconhecer a falha. Iniciar a rotina de identificação de posição de pólo com p1990 = 1. Então verificar se a rotina de identificação de posição de pólo foi executada corretamente.
SERVO:
Se a técnica identificação de posição do pólo 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 <Local>Acionamento: Transmissão do offset angular de comutação em andamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: SEM
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
Correção: A falha pode ser confirmada sem precisar de nenhuma medida adicional.

207418 <Local>Acionamento: A dinâmica de controlador de corrente mais alta é possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa:
Correção:

207420 <Local>Acionamento: Filtro de setpoint de corrente freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Uma das freqüências naturais do filtro é maior que a freqüência shannon.
A freqüência shannon é calculada através da seguinte fórmula: 0.5 / p0115[0]
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
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 de bloco de dados (iniciar com zero)
Correção: - 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 <Local>Acionamento: Filtro de velocidade de freqüência natural > freqüência de Shannon

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 hexadecimal):
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)

Correção: - 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 <Local>Acionamento: Modelo de referência freqüência natural > freqüência shannon

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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]
Correção: - 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 <Local>Acionamento: O DSC sem encoder não é possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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
Correção: Se nenhum encoder estiver presente e o conector de entrada p1191 (DSC amplificação de controlador de posição) estiver interconectado, então a entrada de conector deverá ter o sinal CI: p1191 = 0.

207430 <Local>Acionamento: Comutação de operação controlada por torque não é possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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).
Correção: Não comutar para a operação controlada por torque.

207431 <Local>Acionamento: Comutação de operação sem encoder não é possível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para a operação sem encoder não é possível realizar uma comutação na operação sem encoder (p1404).

Correção: Não comutar para a operação sem encoder.

207432 <Local>Acionamento: Motor sem proteção contra sobretensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: Para a proteção contra sobretensão existem duas opções:
- Limitar a rotação máxima (p1082) sem a necessidade de outra proteção.
A rotação máxima sem proteção é calculada da seguinte forma:
Motores síncronos rotativos: p1082 [1/min] <= 11.695 * p0297/p0316 [Nm/A]
Motores lineares: p1082 [m/min] <= 73.484 * p0297/p0316 [N/A]
Motores síncronos rotativos no conversor de alta frequência: p1082 [1/min] <= 4.33165 * (-p0316 + raiz(p0316^2 + 4.86E-9 * (p0297 * r0313)^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF]) / (p0297 * r0313^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF])
Motor linear no conversor de alta frequência: p1082 [m/min] <= 0.6894 * (-p0316 + raiz(p0316^2 + 1.91865E-7 * (p0297 * r0313 * 3.1415)^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF]) / (p0297 * r0313^2 * (r0377 - r0233) [mH] * r0234 [µF])
Motores assíncronos rotativos no conversor de alta frequência: p1082 [1/min] <= Máximo (2.11383E5 / (r313 * raiz((r0377 [mH] + r0382 [mH]) * r0234 [µF])) ; 0.6364*p0297*p0311[1/min] / p0304)
- Emprego de 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 [1/min] <= 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, os terminais para a função "Torque desativado com segurança" (STO) deverão estar ligados (cabeados) com o VPM.
Com o emprego de um VPM deve-se passar o p0643 = 1.
- Ativação da proteção de tensão interna (IVP) com p1231 = 3 (apenas para motores síncronos).
Veja também: p0643, p1231

207433 <Local>Acionamento: Controle em malha fechada com encoder impossível devido encoder não estar desconectado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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).
Correção: - 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 <Local>Acionamento: Não é possível alterar a direção de rotação com os pulsos habilitados

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: - 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

207439 <Local>Acionamento: A dinâmica de controlador de corrente mais alta não é possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A função "Dinâmica de controlador de corrente mais alta" (p1810.11 = 1) foi selecionada, mas não é suportada pelo módulo de potência (r0192.27 = 0) ou pela tecnologia de segurança sem encoder (9506 = 1).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
1:
- O Firmware do módulo de potência tipo booksize está desatualizado.
- Foi empregado um módulo de potência tipo blocksize ou S120 Combi.
2:
- É utilizado um encoder seno-cosseno com tecnologia de segurança para uso sem encoder.
Correção: No geral:
- Desativar a função "Dinâmica de controlador de corrente mais alta" (p1810.11 = 0) e, se necessário, reajustar o controlador de corrente, de rotação e de posição, ou permitir o cálculo (p0340 = 4).
Para o valor de falha = 1:
- Se necessário, atualizar o Firmware do módulo de potência tipo booksize com a versão mais recente (versão >= 4.4).
- Empregar o módulo de potência tipo booksize (versão >= 4.4).
Para o valor de falha = 2:
- Reparametrizar a tecnologia de segurança sem encoder (9506 = 1) para a tecnologia de segurança com encoder (p9506 = 0).
Veja também: r0192, p1810, p9506

207500 <Local>Acionamento: Bloco de dados do módulo de potência PDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: No p0185 deve ser definido o índice do bloco de dados do módulo de potência pertencente ao bloco de dados do drive.

207501 <Local>Acionamento: Bloco de dados do motor MDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: No p0186 deve ser definido o índice do bloco de dados do motor pertencente ao bloco de dados do drive.
Veja também: p0186

207502 <Local>Acionamento: Bloco de dados de encoder EDS não configurado

Valor de mensagem: Bloco de dados de drive: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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).
Correção: No p0187 (1º encoder), p0188 (2º encoder) e p0189 (3º encoder) deve ser definido o índice do bloco de dados do encoder pertencente ao bloco de dados do drive.

207504 <Local>Acionamento: Um bloco de dados do motor não foi atribuído para nenhum bloco de dados de drive

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: 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 <Local>Acionamento: Falta número do componente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para um grupo de dados de acionamento (DDS) foi atribuído um grupo de dados de motor (MDS) ou um grupo de dados de encoder (EDS) que não possui nenhum número de componente.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
nnmmmxxyyy
nn: Número do MDS/EDS.
mmm: Número de parâmetro do número de componente ausente.
xx: Número do DDS, ao qual foi atribuído o MDS/EDS.
yyy: Número de parâmetro referenciado ao MDS/EDS.
Exemplo:
p0186[7] = 5: Para o DDS 7 foi atribuído o MDS 5.
p0131[5] = 0: No MDS 5 não foi configurado nenhum número de componente.
Valor de advertência = 0513107186
Correção: 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 <Local>Acionamento: Encoder idêntico no bloco de dados de drive

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Atribuir encoders diferentes no bloco de dados do acionamneto.
Veja também: p0141, p0187, p0188, p0189

207511 <Local>Acionamento: Encoder utilizado em multiplicidade

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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

Correção: Corrigir a utilização dupla de um número de componente através do parâmetro codificado no valor de falha.

207512 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados do encoder não pode ser parametrizada

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Através do p0141 foi processada uma comutação não permitida do bloco de dados de encoder. Uma comutação de bloco de dados de encoder nesta versão de Firmware somente está permitida para os componentes contidos na topologia real.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número de bloco de dados EDS com erro.
Veja também: p0187, p0188, p0189

Correção: Cada bloco de dados de encoder deverá ser atribuído para um soquete DRIVE-CLiQ próprio. Os números de componente das interfaces de encoder (p0141) deverão possuir valores diferentes em um mesmo drive object.
Deve-se aplicar o seguinte:
p0141[0] diferente de p0141[1] diferente de ... diferente de p0141[n]

207514 <Local>Acionamento: Estrutura de dados não corresponde a Interface Module

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Foi configurado o Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal" (p2038 = 1) e a estrutura de dados não corresponde à este Mode.
A estrutura de dados deve obedecer a seguinte regra:
Dentro do grupo de 8 blocos de dados de drive a atribuição ao bloco de dados do motor deve ser ajustada igual:
p0186[0] = p0186[1] = ... = p0186[7]
p0186[8] = p0186[9] = ... = p0186[15]
p0186[16] = p0186[17] = ... = p0186[23]
p0186[24] = p0186[25] = ... = p0186[31]
Veja também: p0180, p0186, p2038

Correção: - Executar o estabelecimento dos dados conforme as regras do Interface Mode "SIMODRIVE 611 universal".
- Verificação do Interface Mode (p2038).

207515 <Local>Acionamento: Módulo de potência e motor ligados incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Em um bloco de dados de acionamento foi atribuído um motor (via MDS) à um módulo de potência (via PDS) que não está ligado na topologia nominal.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Número do bloco de dados de acionamento parametrizado incorretamente.

Correção: - Atribuir um bloco de dados de drive através da combinação de motor e módulo de potência permitida pela topologia nominal.
- Adaptar a topologia nominal.
Veja também: p0121, p0131, p0186

207516 <Local>Acionamento: Colocar novamente o bloco de dados em funcionamento

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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.

Correção: Executar a colocação em funcionamento do bloco de dados de drive indicado no valor de falha (r0949).

207517 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados de encoder parametrizado incorretamente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um MDS não pode possuir diferentes encoders de motor em dois DDS diferentes.
Por isso que a seguinte parametrização gera um erro:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 0, p0187[0] = 1
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
Os 16 Bit inferiores indicam o primeiro DDS, e os 16 Bit superiores indicam o segundo DDS.

Correção: Para operar um motor uma vez com um encoder de motor e depois com outro encoder de motor, então deve-se criar dois MDS diferentes, nos quais os dados de motor são os mesmos.
Exemplo:
p0186[0] = 0, p0187[0] = 0
p0186[0] = 1, p0187[0] = 1

207518 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados de motor parametrizado incorretamente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi constatada uma parametrização incorreta de dois dados de motor.
Os parâmetros r0313 (cálculo a partir do p0314, p0310, p0311), r0315 e p1982 somente podem conter diferentes valores se os blocos de dados de motor forem atribuídos para diferentes motores. A atribuição para os motores e contatores é feita através do p0827.
Não é possível comutar entre os blocos de dados de motor.
Valor de alarme (r2124, interpretar como hexadecimal):
xxxxyyyy:
xxxx: Primeiro DDS com MDS atribuído, yyyy: Segundo DDS com MDS atribuído
Correção: Corrigir a parametrização dos blocos de dados de motor.

207519 <Local>Acionamento: Comutação do motor parametrizada incorretamente

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - Parametrizar diferente cada um dos blocos de dados de motor (p0827).
- Selecionar o ajuste p0833.0 = 0 (comutação de motor via acionamento).

207520 <Local>Acionamento: A comutação de motor não pode ser executada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Comutação de motor não pode ser executada.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
1:
O contator para o motor que está ativo não pode ser aberto, porque para um motor síncrono, a velocidade (r0063) é maior que a velocidade de início de enfraquecimento de campo (p3048). Contanto que r0063 > p0348, a corrente no motor não diminui apesar de os pulsos serem suprimidos.
2:
O "contator abriu" sinal de resposta não foi detectado dentro de 1 s.
3:
O "contator fechou" sinal de resposta não detectado dentro de 1 s.
Correção: Para valor de alarme = 1:
Ajustar a velocidade menor que a velocidade no início do enfraquecimento de campo (r0063 < p0348).
Para valor de alarme = 2, 3:
Verificar o sinal de resposta do contator envolvido.

207530 <Local>Acionamento: Bloco de dados de drive DDS não disponível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - Selecionar bloco de dados de drive existente.
- Criar blocos de dados de drive adicionais.

207531 <Local>Acionamento: Command Data Set CDS não está presente.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O dado do comando selecionado não está disponível (p0836 > p0170). O dado de comando não foi comutado.
Veja também: p0810, r0836
Correção: - Selecione um command data set existente.
- estabeleça um command data set adicional.

207541 <Local>Acionamento: Comutação de bloco de dados impossível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comutação de bloco de dados de drive selecionada e a comutação de motor atribuída não são possíveis e não serão executadas.
O contator do motor em motores síncronos somente pode ser comutado com rotações atuais menores que a velocidade empregada na atenuação de campo (r0063 < p0348).
Veja também: r0063, p0348
Correção: Reduzir a velocidade para ficar abaixo da velocidade de emprego na atenuação de campo.

207550 <Local>Acionamento: Zeramento de parâmetros do encoder impossível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - Repetir o procedimento.
- Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.

207551 <Local>Encoder do drive: Nenhuma informação de ângulo de comutação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, dados do drive: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC)

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.

Correção: 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 pólos do motor (r0313) é um múltiplo inteiro do número de pulsos do encoder (p0408).
- Ativar a identificação da posição do pólo na rotina (p1982 = 1).
Para causa de falha = 2:
- O quociente do número de pares de pólos 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 <Local>Acionamento do encoder: Configuração de encoder não suportada

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente: %2, dados do encoder: %3

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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

Correção: - Verificar a parametrização do encoder (p0400, p0404).
- empregar a avaliação de encoder adequada (r0456).

207553 <Local>Acionamento do encoder: A configuração do Sensor Module não é suportada

Valor de mensagem: Dados do Encoder: %1, primeiro bit incorreto: %2, parâmetro incorreto: %3

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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
dd: reservado (sempre 0)

Correção: - Verificar a parametrização do encoder (p0430, p0437).
- Verificar a identificação da posição polar (p1982).
- Empregar a avaliação de encoder adequada (r0458, r0459).
Veja também: p0430, p0437, r0458, r0459, p1982

207555 <Local>Acionamento do encoder: Configuração de acompanhamento de posição

Valor de mensagem: Número de Componente: %1, dados do encoder: %2, dados do Drive: %3, causa da falha: %4

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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

Correção: - Utilizar encoder de valores absolutos.
- Se necessário, desativar o rastreamento de posição (p0411 para medição de engrenagem, p2720 para engrenagem de carga).
- Empregar uma Control Unit com NVRAM suficiente.
Ativar somente o rastreamento de posição da engrenagem de carga no mesmo dado de ajuste de encoder na relação da engrenagem (p2504, p2505), tipo de eixo (p2720.1) e janela de tolerância (p2722) são também o mesmo.

207556 <Local>Medição de engrenagem: Rastreamento de posição, excedido valor máximo atual

Valor de mensagem: Número do componente: %1, bloco de dados do encoder: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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
Correção: - Reduzir a resolução fina (p0419).
- Reduzir a resolução Multiturn (p0412).
Veja também: p0412, p0419

207560 <Local>Acionamento do encoder: O número de pulsos não é uma potência de dois

Valor de mensagem: Bloco de dados do encoder: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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.
Correção: - Verificar a parametrização (p0408, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207561 <Local>Acionamento do encoder: O número de pulsos do Multiturn não é uma potência de dois

Valor de mensagem: Bloco de dados do encoder: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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.
Correção: - Verificar a parametrização (p0421, p0404.1, r0458.5).
- Se necessário, atualizar o Firmware do Sensor Module.

207562 <Local>Acionamento, encoder: Rastreamento de posição, encoder incremental não é possível

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, número do componente: %2, dados do encoder: %3
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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

Correção:
- 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).

207565 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 1

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi acusada uma falha de encoder (G1_ZSW.15) através da interface de encoder PROFIdrive para o encoder 1.
Valor de alarme (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.
Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G1_STW.15 = 1).

207566 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 2

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: É 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.
Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G2_STW.15 = 1).

207567 <Local>Acionamento: Falha de encoder, interface de encoder PROFIdrive 3

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

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.

Correção: Confirmar a falha de encoder através da palavra de comando do encoder (G3_STW.15 = 1).

207569 <Local>Encoder não pode ser identificado.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Na identificação de encoder (em espera) com p0400 = 10100 não foi possível identificar o encoder.
Eventualmente existe um encoder incorreto ou ele está ausente, nenhum ou um cabo de encoder incorreto conectado no Sensor Module, ou ainda o componente DRIVE-CLiQ não foi conectado no DRIVE-CLiQ.
Nota:
Uma identificação de encoder exige um suporte por parte do encoder e é possível nos seguintes casos:
- Encoder com interface EnDat
- Motor com DRIVE-CLiQ

Correção:
- Verificar e, se necessário, conectar o encoder e/ou cabo do encoder.
- Verificar e, se necessário, estabilizar a conexão DRIVE-CLiQ.
- No caso de encoders que não podem ser identificados (exemplo: encoders sem EnDat interface), o tipo correto de encoder que deve ser inserido no p0400.

207575 <Local>Acionamento: Encoder de motor não está pronto

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: OFF2 (ENCODER)
Infeed: OFF2

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.

Correção: Avaliar outras falhas existentes através do encoder 1.

207576 <Local>Acionamento: A operação sem encoder está ativa devido a uma falha

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção:
- Eliminar a causa das eventuais falhas de encoder presentes.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

207580 <Local>Acionamento: Nenhum Sensor Module com número de componente adequado

Valor de mensagem: Bloco de dados do encoder: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).
Correção: Corrigir o parâmetro p0141.

207800 <Local>Acionamento: Nenhum módulo de potência disponível

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A leitura dos parâmetros de módulo de potência não é possível ou não tem nenhum parâmetro armazenado no módulo de potência.
A conexão da Control Unit e do módulo de potência foi interrompida ou está com defeito.
Nota:
Esta falha também ocorre quando se seleciona uma topologia incorreta no software de colocação em funcionamento e esta parametrização então for carregada na Control Unit.
Veja também: r0200
Correção: - Conectar o cabo de dados no módulo de potência e ligar novamente a CU (POWER ON).
- Verificar e, eventualmente, substituir a CU.
- Verificar o cabo de alimentação entre a CU e o módulo de potência.
- Depois de corrigir a topologia, executar novamente o carregamento dos parâmetros através do software de colocação em funcionamento.

207801 <Local>Drive: Motor, sobrecorrente

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 módulo motor.
Nota:
Motor síncrono: Corrente limite= 1.3 x p0323
Motor de indução: Corrente limite= 1.3 x r0209
Correção: - 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 módulo motor e a combinação com o motor.

207802 <Local>Acionamento: Alimentação ou módulo de potência não está pronto

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção:
- 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 <Local>Acionamento: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.
Ocorre a reação parametrizada no p0290.
Veja também: p0290

Correção:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.
- Verificar a atribuição das correntes nominais do motor e do Motor Module.

207805 <Local>Alimentação: Módulo de potência, sobrecarga I2t

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi excedido o limite de alarme para sobrecarga I2t (p0294) do módulo de potência.
Correção:
- Reduzir a carga contínua.
- Adaptar o ciclo de carga.

207808 <Local>HF, módulo de amortecimento: O amortecimento não está pronto

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa:
Correção:

207810 <Local>Acionamento: EEPROM de módulo de potência sem dados nominais

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: No EEPROM do módulo de potência não foi armazenado nenhum dado nominal.
Veja também: r0206, r0207, r0208, r0209

Correção: Substituir o módulo de potência ou informar a assistência técnica da Siemens.

207815 <Local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

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

Correção: 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

207815 <Local>Acionamento: O módulo de potência foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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

Correção: 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

207820 <Local>Acionamento: Sensor de temperatura não conectado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).
Correção: 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 <Local>Acionamento: Falta operação da alimentação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: - 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 <Local>Acionamento: Retirada operação da alimentação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: 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.

Correção: - 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 <Local>Alarme externo 1

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 1".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2112
Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207851 <Local>Alarme externo 2

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 2".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2116
Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207852 <Local>Alarme externo 3

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foi ativado o sinal BICO para "Alarme externo 3".
A condição para este alarme externo está presente.
Veja também: p2117
Correção: Eliminar as causas para este alarme.

207860 <Local>Falha externa 1

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O sinal BICO "falha 1 externa"foi acionado.
Veja também: p2106
Correção: Eliminar as causas desta falha.

207861 <Local>Falha externa 2

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O sinal BICO "falha externa 2"foi acionado.
Veja também: p2107
Correção: Eliminar as causas desta falha.

207862 <Local>Falha externa 3

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O sinal BICO "falha externa 3"foi acionado.
Veja também: p2108, p3111, p3112
Correção: Eliminar as causas desta falha.

207890 <Local>Proteção interna de tensão / curto-circuito interno na armadura com STO ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: Desativar o curto-circuito interno induzo (p1231=0) ou desativar o Safe Torque Off (p9501 = p9561 = 0).
Nota:
STO: Safe Torque Off / SH: Safe standstill

207900 <Local>Acionamento: Motor bloqueado/Controlador de rotação no encosto

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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
Correção: - Verificar o giro livre do motor.
- Verificar o limite de torque: Para sentido de giro positivo r1538, para sentido de giro negativo r1539.
- Verificar o parâmetro da mensagem "Motor bloqueado" e corrigir se necessário (p2175, p2177).
- Verificar a inversão do valor atual (p0410).
- Controlar conexão do encoder do motor.
- Verificar o número de pulsos do encoder (p0408).
- Aumentar a freqüência de pulsos (p1800) no SERVO com operação sem encoder e motores de potência menor (< 300 W).
- Após a desativação do posicionamento simples (EPOS), verificar os limites de torque tanto por parte do motor (p1528) como por parte do gerador (p1529) e altere novamente.

207901 <Local>Acionamento: Motor, sobrevelocidade

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC)
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
Correção: 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 <Local>Acionamento: Motor parado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para o acionamento vector o sistema foi identificado que o motor está parado por um maior do que o ajustado em p2178.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
1: Detecção de parada usando r1408.11 (p1744 ou p0492).
2: detecção de parada usando r1408.12 (p1745).
3: detecção de parada usando r0056.11 (somente para motores síncronos excitados separadamente).
Correção: 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 <Local>Acionamento: Motor, desvio de velocidade

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção:
- 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 <Local>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Fechado"

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: No fechamento a resposta do contator (p1235) não indicou o sinal "Fechado" (r1239.1 = 1) durante o tempo de monitoração (p1236).

Correção: - 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 <Local>Curto-circuito externo induzo: Falta resposta do contator "Aberto"

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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).
Correção: - 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 <Local>Curto-circuito induzido / proteção interna de tensão: Parametrização incorreta

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1, dados do motor: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O curto-circuito induzido foi parametrizado incorretamente.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
zzzzyyxx: zzzz = Causa do erro, xx = Grupo de dados de motor
zzzz = 1: Não foi selecionado nenhum motor síncrono de ímã permanentemente.
zzzz = 2: Não foi selecionado nenhum motor assíncrono.
zzzz = 101: Curto-circuito externo induzido: A saída (r1239.0) não foi ligada na fiação.
zzzz = 102: Curto-circuito externo induzido com resposta do contator: Nenhuma resposta interligada (BI: p1235).
zzzz = 103: Curto-circuito externo induzido sem resposta do contator: O tempo de espera na abertura (p1237) é 0.
zzzz = 201: Proteção de tensão interna: A corrente de saída máxima do Motor Module (r0209) é menor que 1.8* corrente de curto-circuito do motor (r0331).
zzzz = 202: Proteção de tensão interna: Não é utilizado nenhum Motor Module do tipo booksize nem do tipo chassi.
zzzz = 203: Proteção de tensão interna: A corrente de curto-circuito do motor (p0320) é maior que a corrente máxima do motor (p0323).
zzzz = 204: Proteção de tensão interna: A ativação (p1231 = 4) não foi estabelecida para todos os grupos de dados de motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx).
Correção: Para 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.
Para o valor de falha = 101:
- Com o sinal de saída r1239.0 o contator deverá ser ativado para o circuito do curto-circuito externo induzido. Por exemplo, o sinal pode ser interligado em um terminal de saída via entrada de binector p0738. Antes que esta falha possa ser confirmada, o parâmetro p1231 precisa ser redefinido.
Para o valor de falha = 102:
- Se for selecionado o curto-circuito externo induzido com resposta do contator (p1231 = 1), o sinal de resposta deverá ser ligado em um terminal de entrada (z. B. r722.x) e então ser interligado na BI: p1235.
- Como alternativa, pode-se selecionar o curto-circuito externo induzido sem resposta do contator (p1231 = 2).
Para o valor de falha = 103:
- Se for selecionado o curto-circuito externo 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!

Para o valor de falha = 201:
- Deverá ser utilizado um Motor Module de maior corrente máxima ou um motor com menor corrente de curto-circuito. A corrente máxima do Motor Module deverá ser maior que 1.8 x corrente de curto-circuito do motor.
Para o valor de falha = 202:
- Para a proteção de tensão interna deverá ser utilizado um Motor Module do tipo booksize ou do tipo chassi.
Para o valor de falha = 203:
- Para a proteção de tensão interna somente utilizar motores resistentes a um curto-circuito.
Para o valor de falha = 204:
- A proteção de tensão interna deve ser ativada para todos os grupos de dados de motor com motores síncronos (p0300 = 2xx, 4xx) (p1231 = 3) ou então ser desativada para todos os grupos de dados de motor (p1231 diferente de 3). Com isso garantimos que a proteção não seja cancelada acidentalmente por uma comutação de grupos de dados. Esta falha somente pode ser confirmada assim que for preenchida esta condição.

207907 <Local>Armadura interna curto-circuito: Após a supres. de pulsos os terminais motor não estão sem potencial

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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).
Correção: Nenhum necessário.
Este serve de aviso para o usuário.

207908 <Local>Armadura interna de curto-circuito ativa

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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):
Correção: E motores síncronos a frenagem por curto-circuito induzido é ativada com a entrada de binector p1230 = sinal 1.
Veja também: p1230, p1231

207909 <Local>Proteção interna de tensão: A desativação só é ativada após o POWER ON

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: Nenhum necessário.
Serve de aviso para o usuário.

207910 <Local>Acionamento: Sobretemperatura do motor

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: KTY:
A temperatura do motor excedeu o limite de advertência (p0604 ou p0616).
PTC:
O limite de ativação de 1650 Ohm foi excedido.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Número do canal de temperatura que gerou a mensagem.
Veja também: p0604
Correção: - Verificar a carga do motor.
- Verificar a temperatura ambiente e a ventilação do motor.
- Verificar o PTC ou o contato normalmente fechado bimetálico.

207913 <Local>Corrente de excitação fora de tolerância

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: - Verificar a parametrização (p1640, p3201, p3202).
- Verificar as interfaces para dispositivo de excitação (r1626, p1640).
- Verificar o dispositivo de excitação.

207914 <Local>Fluxo fora de tolerância

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção: - 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 <Local>Operação de encoder nominal trifásico selecionada/ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: Selecionar outro modo de operação de controle de alimentação/retorno.
Veja também: p1300

207927 <Local>Frenagem a corrente contínua ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: Nenhum necessário.
O aviso/alarme some automaticamente depois de executada a frenagem a corrente contínua.

207928 <Local>Proteção de tensão interna iniciada

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

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).

Correção: 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 <Local>Acionamento: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A Control Unit identificou uma falha no controle de frenagem.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10, 11: Falha no processo "Abrir freio".
- O freio não está conectado ou há uma ruptura de cabo (verificar se o freio abre com p1278 = 1).
- Contato à terra no cabo do freio.
20: Erro em estado "Freio aberto".
- Curto-circuito no enrolamento do freio.
30, 31: Falha no processo "Fechar freio".
- O freio não está conectado ou há uma ruptura de cabo (verificar se o freio abre com p1278 = 1).
- Curto-circuito no enrolamento do freio.
40: Erro em estado "Freio fechado".
50: Erro no controle de frenagem da Control Unit ou falha de comunicação entre Control Unit e Motor Module (diagnóstico do controle de frenagem).
80: Com o uso do Safe Brake Adaptor (SBA) ocorreu uma falha no controle de frenagem da Control Unit.
Nota:
Para todos os valores de falha podem ser consideradas as seguintes causas:
- A blindagem do cabo de motor não foi instalada corretamente.
- Defeito no circuito de ativação do freio no Motor Module.
Veja também: p1278
Correção: - Verificar a conexão do freio de retenção do motor.
- Verificar a função do freio de retenção do motor.
- 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.
- Verificar se a construção do armário elétrico e a distribuição dos cabos estão de acordo com as diretrizes EMC (p. ex. blindagem do cabo de motor e fiação do sistema de frenagem interligada com a chapa de blindagem, e conector do motor parafusado com a carcaça).
- Substituir o Motor Module afetado.
Operação com Safe Brake Module:
- Verificar a conexão do Safe Brake Module.
- Substituir o Safe Brake Module.
Operação com Safe Brake Adapter (SBA):
- Verificar a conexão do SBA e, se necessário, substituir o SBA.
Veja também: p1215, p1278

207934 <Local>Acionamento: S120 Combi configuração de motor travado.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 de motor travado pode não estar atribuído somente para um acionamento Combi e por isso que o controle de frenagem não foi (corretamente) configurado. Da mesma forma, não é permitido atribuir o freio ao fuso.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Não foi atribuído nenhum freio de retenção do motor (p1215 = 0 ou 3 em todos os acionamentos S120 Combi).
1: Foi atribuído mais de um freio de retenção do freio (p1215 = 1 ou 2 em mais de um acionamento S120 Combi) ou existe mais de um motor DRIVE-CLiQ com freio de retenção.
2: O freio foi atribuído equivocadamente ao fuso (p1215 = 1), o que não é permitido.
3: Foi feita uma tentativa de habilitação da função "Controle de frenagem seguro" (SBC, p9602 = p9802 = 1) para o fuso. Isto não é permitido.

Correção: Verificar se o freio de retenção do motor foi atribuído como único em um acionamento de avanço S120 Combi (p1215 = 1 ou 2) e não atribuído ao fuso.
O erro somente será desfeito se o freio de retenção do motor for atribuído como único em um dos acionamentos de avanço S120 Combi e não ao fuso (p1215 = 1 ou 2 neste um acionamento). Neste momento o freio de retenção do motor é comandado por este acionamento.
Veja também: p1215

207935 <Local>Acionamento: Freio de retenção do motor detectado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi detectado um freio de retenção do motor com controle de frenagem não configurado (p1215 = 0).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
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).
1:
A configuração do controle de frenagem foi deixada em "Nenhum freio de retenção de motor disponível" (p1215 = 0).

Correção: Para o valor de falha = 0:
- Nenhuma solução necessária.
Para o valor de falha = 1:
- Se necessário, alterar 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.
Veja também: p1215

207950 <Local>drive: Parâmetro incorreto de motor

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: - Os parâmetros de motor foram especificados incorretamente durante a colocação em funcionamento (p. ex. p0300 = 0, nenhum motor).
- A resistência de frenagem (p6811) ainda não foi parametrizada; a colocação em funcionamento não pôde ser concluída.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro afetado.
Com o valor de falha 307 podem estar errados os seguintes parâmetros de motor:
p0304, p0305, p0307, p0308, p0309
Veja também: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323

Correção: Comparar os dados de motor com as informações na plaqueta de identificação e corrigir se necessário.
Veja também: p0300, p0301, p0304, p0305, p0307, p0310, p0311, p0314, p0316, p0320, p0322, p0323

207955 <Local>Acionamento: O motor foi alterado

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O código do atual motor com DRIVE-CLiQ não corresponde com o número armazenado.
Valor da falha(r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro incorreto.
Veja também: p0301, r0302
Correção: Conectar o motor original, ligar novamente a Control Unit (POWER ON) e sair da colocação rápida em funcionamento definindo p0010 = 0.
Ou definir p0300 = 10000 (carregamento dos parâmetros do motor com DRIVE-CLiQ) e realizar novamente a colocação em funcionamento.
A colocação rápida em funcionamento (p0010 = 1) é abandonada automaticamente com p3900 > 0.
Se a colocação rápida em funcionamento for abandonada com a definição p0010 = 0, então não será executado nenhum cálculo automático do controlador (p0340 = 1).

207956 <Local>Acionamento: Código de motor incompatível com os motores da lista

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: Usar um motor com DRIVE-CLiQ e código de motor adequado.

207960 <Local>Acionamento: Característica de atrito incorreta

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A característica de atrito está incorreta.
Valor de alarme (r2124, interpretar decimal):
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 que 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 correspondem à seguinte condição:
0.0 < p3820 < p3821 < ... < p3829 <= p0322 ou p1082, se p0322 = 0
Por isso que 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 correspon-derem 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

Correção: Atender as condições para a característica de atrito.
Para valor de advertência = 1538:
Verificar os limites de torque superiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de advertência = 1539:
Verificar os limites de torque inferiores ativos (p. ex. na faixa de atenuação de campo).
Para valor de advertência = 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 <Local>Acionamento: Característica de atrito, gravação ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A gravação automática da característica de atrito está ativada.
Com o próximo comando de ligação é executada a gravação.
Correção: 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 <Local>Acionamento: Característica de atrito, gravação cancelada

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção: 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 <Local>Acionamento: Solicitado salvar

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: Nenhum necessário.
Este alarme desaparece automaticamente após os dados serem salvos.
Veja também: p0971, p0977

207966 <Local>Acionamento: Verificar o ângulo de comutação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: Verificar o offset angular de comutação quanto a inversão do valor atual e redifiní-lo (p1990 =1).

207971 <Local>Acionamento: Determinação de offset angular de comutação ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A determinação automática da comutação angular de offset (ajuste de encoder) é ativada (p1990 = 1).
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
Correção: Nenhum necessário.
O aviso desaparece automaticamente depois de concluída a determinação ou com o ajuste do p1990 = 0.

207980 <Local>Acionamento: Medição rotativa ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Acionamento: identificação de dados do motor com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A falha ocorreu durante a identificação da rotina.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
1: Valor de limite de corrente alcançado.
2: Identificado resistência do estator está fora do intervalo esperado 0.1 ... 100% de Zn.
3: Identificado resistência do rotor está fora do intervalo esperado 0.1 ... 100% de Zn.
4: Identificado resistência do estator está fora do intervalo esperado 50 ... 500% de Zn.
5: Identificado reatância de magnetização está fora do intervalo esperado 50 ... 500% de Zn.
6: Identificado constante de tempo do rotor está fora do intervalo esperado 10ms ...5s.
7: Identificado reatância de perda total está fora do intervalo esperado 4 ... 50% de Zn.
8: Identificado reatância de perda do estator está fora do intervalo esperado 2 ...50% de Zn.
9: Identificado reatância de perda do rotor está fora do intervalo esperado 2 ... 50% de Zn.
10: Conjunto de dados de transição durante o dado de identificação do motor.
11: Rotação do eixo do motor.

20: Identificado o limite de tensão dos dispositivos semicondutores fora do intervalo esperado 0 ... 10V.
30: Controlador de corrente no limite de tensão.
40: Pelo menos uma identificação contém erro. O parâmetro identificado não está salvo para prevenir incompatibilidade.
50: Com o controlador de corrente selecionado a uma taxa de amostragem, a freqüência de pulso não pode ser implementada.
Nota:
Valores de porcentagem referentes à taxa de impedância do motor:
Zn = Vmot.nom / sqrt(3) / Imot,nom
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 da marca zero ser ultrapassada.
113: O limite de potência, torque ou corrente é zero.
115: Controle V/f ativo.
120: Erro na avaliação de magnetização da indutância.
125: Resistência do cabo é maior que o total da resistência.
126: Indutância série é maior que o total da indutância de fuga.
127: Identificado indutância de fuga negativa.
128: Identificado resistência de estator negativa.
129: Identificado resistência do rotor negativa.
130: Alteração de dados de acionamento durante a rotina de identificação de dados do motor.
140: O canal nominal inibe ambas direções.
160: Aceleração na determinação momento de relutância, inércia ou torque muito baixo ou tempo de aceleração muito alto.
173: Problema interno.
180: Identificação de velocidade (máxima velocidade, taxa de velocidade, 0.9*p0348) menos que p1755.
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 quando identificado o erro na curva tensão.
194: Torque adicional (r1515) diferente de zero.
195: Controle de torque em malha fechada ativo.
200, 201: Não é possível identificar o erro curva característica de tensão do conversor (p1952, p1953).

Correção:

Para o valor de falha = 0:
- Verificar se o motor está conectado corretamente. Observar o tipo de ligação (estrela/triângulo).

Para o valor de falha = 1 ... 40:
- Verificar se os dados de motor no p0300, p0304 ... p0311 foram especificados corretamente.
- Existe uma relação adequada entre a potência do motor e do Motor Module? A relação do Motor Module com a corrente nominal do motor deveria ser menor que 0.5 e não maior que 4.
- Verificar o tipo de ligação (estrela/triângulo).

Para o valor de falha = 2:
- Para ligações paralelas, controlar o sistema de enrolamento do motor no p7003. Se em módulos de potência ligados paralelamente for indicado um motor com sistema de enrolamento (p7003 = 0), mesmo havendo um sistema de enrolamento múltiplo, então uma grande parte da resistência do estator será interpretada como resistência de adução e registrada no p0352.

Para o valor de falha = 4, 7:
- Verificar se as indutâncias foram especificadas corretamente no p0233 e no p0353.
- Verificar se o motor foi ligado corretamente (estrela/triângulo).

Para o valor de falha = 50:
- Reduzir a taxa de amostragem do controlador de corrente.

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, porque 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 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 a configuração no p0404.15.
- O número de traços do encoder foi especificado incorretamente. Corrigir o ajuste no p0408.
- Se o sinal de marca zero apresentar 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), corrigir os valores zero.
Para o valor de falha = 115:
- Desativar o controle V/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 p1715 antes da próxima medição.
Para o valor de falha = 130:
- Não iniciar nenhuma comutação de grupos 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 = 160:
- Aumentar o tempo de aceleração da definição do momento kT, de inércia ou de relutância, p. ex. através da elevação do número de rotações máximo (p1082), aumentar o momento de inércia ou reduzir a 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 = 173:
-
Para o valor de falha = 180:
- Aumentar o número de rotações máximo (p1082).
- Reduzir o p1755.
- Suprimir a medição (p1909, p1959).
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) 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:
- O motor moveu-se eletricamente mais do que 5 ° (r0093). Frear o motor totalmente em um destes ângulos de posição polar (r0093): 90 °, 210 ° ou 330 ° (+/-5 °) e, em seguida, iniciar a identificação.
Para o valor de falha = 194:
- Desativar todos os torques adicionais (p. ex.: CI: p1511).

- Para os eixos suspensos: Frear o motor totalmente em um destes ângulos de posição polar (r0093): 90 °, 210 ° ou 330 ° (+/-1 °) e, em seguida, iniciar a identificação.
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 ciclo de controlador de corrente).
- Encurtar o comprimento dos cabos entre o Motor Module e o motor.
- Leitura dos valores de medição (r1950, r1951) e com isso a definição de valores adequados para p1952, p1953.

207991 <Local>Acionamento: Identificação de dados do motor ativada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Acionamento: Sentido de campo magnético rotativo ou inversão de valor real do encoder está incorreta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: 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 <Local>Acionamento: Identificação de posição polar falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A identificação de posição de pólo 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 pólo é maior do que a corrente máxima.
9: A corrente da identificação de posição de pólo ajustada é zero.
10: Comutação de grupos de dados durante a identificação de posição de pólo.
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 pólo baseada no movimento com 1ª e 2ª medição diferentes. Motor bloqueado ou corrente (p1993) muito baixa.
101: Identificação de posição de pólo baseada no movimento, nenhum movimento suficiente, motor bloqueado ou corrente (p1993) muito baixa.
102: Identificação de posição de pólo baseada no movimento, freio presente e fechado. A identificação de posição de pólo baseada no movimento não é permitida se estiver relacionada ao freio.
103: Identificação de posição de pólo sem encoder e baseada no movimento.
104: Identificação de posição de pólo baseada no movimento, o valor real de rotação não é zero após o tempo de transição.
200: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; falha interna no cálculo arco tangente (0/0).
201: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; número muito baixo de pontos de medição interpretados.
202: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; valor estranho na série de medições.
203: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; rotação máxima sem corrente.
204: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; nenhum flanco positivo encontrado.
205: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; o resultado da transformação Fourier diverge mais do que 480 ° elétricos / p3093 da maior estimativa.
206: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; o teste de plausibilidade falhou.
207: Identificação de posição de pólo 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 pólo baseada na elasticidade; a corrente medida é 0.
209: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade; o curso máximo ajustado foi excedido (p3095).
210: Identificação de posição de pólo baseada na elasticidade sem encoder.
250 ... 260:
Identificação de posição de pólo 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.

Correção: 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 pólo (p0325, p0329).
- Parar o motor para a execução da identificação de posição de pólo.
Para o valor de falha = 5:
- Reduzir as correntes para a identificação de posição de pólo (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 pólo (p0329, p0325, p1993).
- O módulo de potência não pode conduzir a corrente necessária para a identificação de posição de pólo (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 pólo (p0329, p0325, p1993).
Para o valor de falha = 10:
- Não iniciar nenhuma comutação de grupos de dados durante a identificação de posição de pólo.
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 pólo (p0325, p0329).
- Parar o motor para a execução da identificação de posição de pólo.
- Selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (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 pólo (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 pólo (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 pólo baseada no movimento somente pode ser executada com encoder. Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (p1980).
Para o valor de falha = 104:
- Aumentar o tempo de filtragem da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1997).
- Aumentar o tempo de subida do pulso da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1994).
- Verificar a amplificação da identificação de posição de pólo baseada no movimento (p1995).
- Verificar o tempo de ação integral da identificação de posição de pólo 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 pólo baseada na elasticidade somente pode ser executada com encoder. Conectar o encoder ou selecionar outro procedimento para identificação de posição de pólo (p1980).
Para o valor de falha = 250 ... 260:
- Verificar a parametrização (p3090 ... p3096, p1980).

207996 <Local>Acionamento: Identificação de posição polar não ocorreu

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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).
Correção: - 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 <Local>Acionamento: Identificação de dados de motor ativada em outro acionamento

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A identificação de dados de motor está ativada no drive object mencionado no valor de falha e bloqueia a ativação dos demais drive objects.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
drive object com a identificação de dados de motor ativada.
Veja também: p1910, p1960
Correção: - Aguardar a execução completa da identificação de dados de motor do drive object mencionado no valor de falha.
- Desselecionar a identificação de dados de motor no drive object mencionado no valor de falha (p1910 = 0 ou p1960 = 0).

207999 <Local>Acionamento: A identificação de dados de motor não pode ser ativada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 drive objects de SERVO.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
drive object com controle de malha- fechada habilitado.

Correção: Retirar a habilitação de pulsos de todos acionamentos e reativar a identificação de dados de motor.

208000 <Local>TB: Tensão de alimentação +/-15 V incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_I_COMBI, CU_I_SINUMERIK_828, CU_LINK, CU_NX_828, HUB, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
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.
Correção: - Substituir Terminal Board 30.
- Trocar a Control Unit.

208010 <Local>TB: Conversor analógico-digital

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_I_COMBI, CU_I_SINUMERIK_828, CU_LINK, CU_NX_828, HUB, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O conversor análogo/digital no Terminal Board 30 não tem fornecidos todos os dados convertidos.
Correção: - Verificar a alimentação de tensão.
- Substituir Terminal Board 30.

213010 <Local>Módulo de função não licenciado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
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:
Ver os parâmetros p0108 e r0108 para atribuição entre o número do bit e o módulo de função.
Correção: - Insira e ative a chave de licença para o módulo de função sob licença (p9920, p9921).
- Se necessário, desativar os módulos de função não licenciados (p0108, r0108).

213020 <Local>Licença inadequada no comando

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_I_COMBI, CU_I_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Na unidade de acionamento são empregadas opções de licença obrigatória e a licença não é adequada.

Correção: - Especificar e ativar o License Key para os opcionais que exigem licença.
- Se houver, desativar os opcionais não licenciados.

230001 <Local>Módulo de potência: Sobrecorrente

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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 devido perda do reator de rede.
- 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 devido uma falha de terra.
- 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).

Correção: - 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 <Local>Módulo de potência: Tensão DC-Link, sobretensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência detectou sobretensão no DC-Link.
- O motor retorna muita energia.
- A tensão de conexão 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].

Correção:
- Aumentar o tempo da rampa de descida
- Ativar o controle de tensão do DC link
- Usar uma resistência de frenagem ou o Active Line Module
- Aumentar o limite de corrente da alimentação ou usar um módulo maior (para o Active Line Module)
- Verificar o dispositivo fonte de tensão
- Verificar e corrigir a atribuição de fases no VSM e na unidade de potência.
- Verificar as fases da rede de alimentação.

Veja também: p0210, p1240

230003 <Local>Módulo de potência: Tensão DC-Link, subtensão

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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.

Correção:
- 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 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do radiador, conversor

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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 freqüência de pulsos está muito alta.

Valor de falha (r0949):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Correção: - 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 <Local>Módulo de potência: Sobrecarga I2t

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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].
Correção: - 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 <Local>Módulo de potência: Thyristor Control Board

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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).
- 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.
Correção: 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.
- Avaliar LEDs de diagnóstico para a placa de controle do tiristor.

230008 <Local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A unidade de potência detectou que o valor dos telegramas cíclicos da Control Unit não foram atualizadas a tempo.
O número de erros consecutivos no sinal de conexão ativa excedeu o limite de falhas (p7789).
Correção: - Verificar o projeto do armário elétrico e o cabeamento para o cumprimento da EMC.
- Para projetos com o drive object VECTOR, verificar também se o p0117 = 6 está configurado na Control Unit.
- aumentar o limite de falha (p7789).
Veja também: p0117

230010 <Local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.

230011 <Local>Módulo de potência: Queda de fase de rede no circuito de corrente principal

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Uma falha na fase da rede foi detectada na unidade de potência.
- O fusível de uma fase do circuito de corrente principal desarmou.
- O ripple de tensão do DC link excedeu o limite do valor permitido.
Nota:
A causa também pode ser uma falta de fase no cabo de alimentação do motor.
Correção: - Verificar o os fusíveis do circuito principal.
- Verificar o cabo de alimentação do motor.

230012 <Local>Módulo de potência: Sensor de temperatura do radiador, interrupção de fio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A ligação para um sensor de temperatura do radiador no módulo de potência foi interrompida.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
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

Correção: Entre em contato com o fabricante.

230013 <Local>Módulo de potência: Sensor de temperatura do radiador, curto-circuito

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O sensor de temperatura do dissipador de calor da unidade de potência está em curto-circuito.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
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

Correção: Entre em contato com o fabricante.

230015 <Local>Módulo de potência: Queda de fases nos cabos de motor

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

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.

Correção:
- Verificar os cabos de alimentação do motor.
- Verificar as configurações do controlador de rotação.

230016 <Local>Módulo de potência: Alimentação de carga desligada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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].
Correção: - Ligar a alimentação da carga
- Verificar a rede de alimentação se necessário.

230017 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente do hardware acionado muitas vezes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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 0: Fase U
Bit 1: Fase V
Bit 2: Fase W
Correção: 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 <Local>Módulo de potência: Configuração não é aceita

Valor de mensagem: Causa do erro: %1, Informação adicional: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: É exigida uma configuração que não é suportada pelo módulo de potência.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyyyxxxx hex: xxxx = Causa do erro, yyyy = Informação adicional (interno da Siemens)
xxxx = 0: A operação atônoma foi solicitada e não pode mais 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 módulo de potência e Control Unit ou Control Unit Adapter não é suportada.
xxxx = 5: A dinâmica de controlador de corrente não é suportada.

Correção: Para a causa de erro = 0:
Se necessário, desativar a proteção de tensão interna ativa (p1231).
Para a causa de erro = 1:
Atualizar o Firmware na Control Unit ou alterar a topologia de DRIVE-CLiQ.
Para a causa de erro = 2:
Substituir o módulo de potência por um PM260 com PS-ASIC de versão 3 (ou mais recente).
Para a causa de erro = 3, 4:
Conectar a Control Unit ou Control Unit Adapter (CUAxx) em um Power Module compatível e executar o POWER ON na Control Unit ou Control Unit Adapter.
Para a causa de erro = 5:
- Empregar um módulo de potência de 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 alta somente pode 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.
Veja também: p0115, p1231, p1810

230021 <Local>Módulo de potência: Falha à terra

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O módulo de potência detectou um contato à terra.
- Contato à terra nos cabos de potência.
- Curto-circuito ou contato à terra no motor.
- O transformador de corrente está com defeito.
Causa adicional na CU310/CUA31:
- O freio em ação aciona a ativação do monitoramento de corrente contínua do hardware.
Causa adicional em dispositivos de ligação paralela (r0108.15 = 1):
- O controle de corrente de circulação é muito lento ou foi configurado muito dinâmico.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor da amplitude da corrente somada [20479 = r0209 x 1.4142].
Nota:
Uma falha à terra nos módulos de potência também é representada no r3113.5.

Correção: - Verificar a conexão dos cabos de potência.
- Verificar o motor.
- Verificar o CT.
Para CU310/CUA31 também aplica-se o seguinte:
- Verificar os cabos e contatos de conexão do freio (é possível um cabo estar quebrado).
Para equipamentos de comutação em paralelo (r0108.15 = 1) também aplica-se o seguinte:
- Verificar o limite de monitoramento de falha de terra (p0287).
- Verificar as configurações do controle de malha fechada da corrente de circulação (p7036, p7037).
Veja também: p0287

230022 <Local>Módulo de potência: Monitoração U_ce

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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

Correção: - 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 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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

Correção: - 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 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do chip

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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.

Identificação de falha (r0949):
Diferença de temperatura entre radiador e chip [1 Bit = 0.01 °C].

Correção:
- 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 <Local>Módulo de potência: Pré-carga do DC-Link, monitoração de tempo

Valor de mensagem: Sinais de liberação: %1, estado: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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: Colocação em funcionamento.
7: Pronto para a pré-carga.
8: A pré-carga é iniciada, a tensão DC-Link é menor que a tensão mínima de ligação.
9: Pré-carga em andamento, tensão DC-Link, fim da pré-carga não detectada.
10: Esperar pelo fim do tempo de estabilização do contator principal depois de ser concluída a pré-carga.
11: Pré-carga concluída, pronto para habilitação de pulsos.
12: 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

Correção:
No geral:
- Verificar a tensão de rede nos terminais de entrada.
- Verificar o ajuste da tensão de rede (p0210).
Para dispositivos tipo booksize aplica-se o seguinte:
- Esperar (aprox. 8 min.) até as resistências de pré-carga esfriarem. Para isso, preferencialmente, desconectar a alimentação da rede.
Para o 5):
- Observar a frequência de pré-carga permitida (veja o manual de dispositivo correspondente).
Para o 6):
- Verificar a capacitância total do DC-Link e, se necessário, reduzir a capacitância DC-Link máxima permitida (veja o manual do dispositivo correspondente).
Para o 7):
- Interligar a mensagem de "pronto para operar" da unidade de alimentação (r0863.0) na lógica de habilitação dos acionamentos conectados neste DC-Link.
Para o 8):
- Verificar a interligação do contator de rede externo. O contator de rede deve estar aberto durante a descarga rápida do DC-Link.
Para o 9):
- Verificar o DC-Link quanto a um contato à terra ou a um curto-circuito.
Para o 11):
- Verificar a tensão DC-Link da alimentação (r0070) e do Motor Module (r0070).
Se a tensão DC-Link gerada pela fonte (ou externamente) não for indicada no Motor Module (r0070), então existe um desarme de fusível no Motor Module.
Veja também: p0210

230031 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase U

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

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 módulo de potência, o hardware responde à limitação de corrente das fases U, V ou W

Correção:
- 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 rede.

230032 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase V

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: 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.

230033 <Local>Módulo de potência: Limite de corrente de hardware na fase W

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: - 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.

230034 <Local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O limite de alerta para sobretemperatura interna foi atingido.
Se a temperatura dentro da unidade continuar a aumentar, a falha F30036 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.

Correção: - Verificar a temperatura ambiente.
- Verificar o ventilador do interno da unidade.

230035 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do ar de entrada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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].

Correção: - 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 <Local>Unidade de Potência: Temperatura interna acima do limite.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Para módulos de potência tipo chassi aplica-se o seguinte:
A temperatura no compartimento interno do conversor excedeu o valor limite de temperatura permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: Sobretemperatura na região da eletrônica de controle.
Bit 1 = 1: Sobretemperatura na região da eletrônica de potência.

Correção:
- 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 após ficar abaixo do valor limite de temperatura permitido menos 5 K.

230037 <Local>Módulo de potência: Sobretemperatura do retificador

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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].

Correção:
- 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 <Local>Módulo de potência: Monitoração do ventilador do capacitor

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: BIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ventilador do capacitor acusa um sinal de falha.
Correção: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230039 <Local>Módulo de potência: Falha do ventilador do capacitor

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: BIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF1
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O ventilador do capacitor falhou.
Correção: Substituir o ventilador do capacitor no módulo de potência.

230040 <Local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Falha na fonte de 24V da unidade de potência
- O limite de baixa tensão foi atingido por mais de 3 ms.
Valor da falha (r0949, representação decimal):
Tensão 24V [0.1 V].
Correção: - Verificar a alimentação de tensão de 24 V do módulo de potência.
- Executar o POWER ON nos componentes (desligar e ligar).

230041 <Local>Módulo de potência: Subtensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Falha na alimentação de tensão de 24 V para o módulo de potência.
- O valor ficou abaixo do limite mínimo de 16 V.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão de 24 V [0.1 V].
Correção: - Verificar a alimentação de tensão de 24 V do módulo de potência.
- Executar o POWER ON nos componentes (desligar e ligar).

230042 <Local>Módulo de potência: Duração de operação do ventilador alcançada ou excedida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A duração máxima de operação do ventilador no módulo de potência é configurada no p0252.
Esta mensagem indica o seguinte:
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
0: A duração máxima de operação do ventilador é alcançada em 500 horas.
1: A duração máxima de operação do ventilador foi excedida.
Correção: Substituir o ventilador do módulo de potência e resetar o contador de horas de operação para 0 (p0251 = 0).
Veja também: p0251, p0252

230043 <Local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON

Causa: As seguintes considerações de aplicam para CU31x:
Sobretensão da fonte de alimentação de 24 V da unidade de potência.
- o limite de supervisão de 31.5 V foi excedido por mais que 3 ms.
Valor da falha (r0949), valor em decimal:
tensão de 24 V [1 bit = 0.1 V].

Correção: Verificar a alimentação de tensão de 24 V do módulo de potência.

230044 <Local>Módulo de potência: Sobretensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para CU31x aplica-se o seguinte:
Falha na alimentação de tensão de 24 V para o módulo de potência.
- O valor excedeu o limite máximo de 32.0 V.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão de 24 V [0.1 V].

Correção: Verificar a alimentação de tensão de 24 V do módulo de potência.

230045 <Local>Módulo de potência: Alimentação com subtensão

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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

Correção: - Verificar a fonte de 24V DC na unidade de potência.
- Ligue a fonte (powe off/on).
- Substitua o módulo se necessário.

230046 <Local>Módulo de potência: Alarme de subtensão

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Antes da última nova partida, ocorreu um problema na fonte de alimentação da unidade de potência.
- a monitoração de tensão na FPGA interna da PSA sinalizou uma falha de subtensão no módulo.
Valor da falha (r0949):
Valor registrado do registrador de falha de tensão.

Correção: - Verificar a fonte de 24V DC na unidade de potência.
- Ligue a fonte (powe off/on).
- Substitua o módulo se necessário.

230047 <Local>Sistema de refrigeração: Fluxo de líquido refrigerante muito pequeno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O fluxo do sistema de refrigeração ficou abaixo do limite mínimo de falha.
Correção: - Verificar os sinais de resposta e a parametrização (p0260 ... p0267).
- Inspecionar a alimentação do líquido refrigerante.

230048 <Local>Unidade de potência: Ventilador externo defeituoso

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O sinal de feedback do ventilador externo indica uma falha.
- Ventilador defeituoso, travado.
- Sinal de feedback impreciso.
Correção: - Verificar o ventilador externo e substituir se necessário.
- Se estiver sendo utilizado um ventilador externo com feedback, verificar o sinal (X12.2 ou X13.2).
Nota:
Se estiver sendo usado um ventilador externo com feedback, verificar se o terminal de feedback na unidade de potência está conectado no terra e faça esta conexão se necessário (X12.1/2 ou Z13.1/2).

230049 <Local>Unidade de Potência: Ventilador interno defeituoso

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ventilador interno falhou
Correção: Verificar o ventilador interno e substituir se necessário.

230050 <Local>Unidade de Potência: Fonte de 24V com sobretensão.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: O monitor de tensão sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.
Correção: - Verificar a fonte de alimentação de 24V.
- Substituir o módulo se necessário.

230052 <Local>Dados EEPROM incorretos

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Erro nos dados da EEPROM do módulo da unidade de potência.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
0: Os dados lidos da EEPROM do módulo da unidade de potência são inconsistentes.
1: Dados da EEPROM não são compatíveis com o firmware da aplicação da unidade de potência.
Valores adicionais:
Somente para uso interno da Siemens.
Correção: Para o valor de falha = 0:
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 <Local>FPGA defeituosa

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Os dados FPGA do módulo de potência estão com erros.
Correção: Substituição do módulo de potência ou atualização dos dados de FPGA.

230054 <Local>Unidade de potência: Baixa tensão na abertura do freio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ao ser aberto o freio detecta-se que a tensão de alimentação é menor que 24V - 10% = 21.6V.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão de alimentação está com falha [0.1 V].
Exemplo:
Valor de advertência = 212 --> Tensão = 21.2 V
Correção: Verificar a alimentação de tensão de 24V quanto a estabilidade e valor.

230055 <Local>Módulo de potência: Pulsador de frenagem com sobrecorrente

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No pulsador de frenagem ocorreu uma sobrecorrente.

Correção: - 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 <Local>Módulo de potência: Assimetria de rede

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Foram constatadas frequências na tensão DC-Link que sugerem uma assimetria de rede ou a queda de uma fase de rede. Possivelmente pode-se tratar também da queda de uma fase de motor.
Com o aviso/alarme presente será emitida a falha F30011, após expirar não mais que 5 minutos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: - 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.

230059 <Local>Unidade de Potência: Ventilador interno defeituoso

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O ventilador interno do módulo de potência falhou ou pode estar com um defeito.
Correção: Verificar o ventilador interno e substituir se necessário.

230060 <Local>Contator de pré-carga, monitoramento de estado

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: No final do tempo de monitoramento (p0255[0]), o estado atual do contator de pré-carga não corresponde ao estado desejado.
Bit 0: Tempo de monitoramento excedido.
Bit 1: Contator abriu durante a operação.
Bit 2: Contator fechou no estado OFF.
Correção: - Verificar o o tempo de monitoramento configurado p0255[0].
- Verificar os cabos e ativação do contator.
- Substituir o contator.

230061 <Local>Monitoramento do contator bypass

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: No final do tempo de monitoramento (p0255[1]), o estado atual do contator bypass não corresponde ao estado desejado.
Valor da falha (r0949, representação binária, bit-a-bit):
Bit 0: Tempo de monitoramento excedido.
Bit 1: Contator abriu durante a operação.
Bit 2: Contator fechou no estado OFF.

Correção: - Verificar o o tempo de monitoramento configurado p0255[1].
- Verificar os cabos e ativação do contator.
- Substituir o contator.

230070 <Local>O ciclo solicitado pelo módulo de potência não é suportado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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).

Correção: 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 <Local>Nenhum valor atual novo recebido do módulo de potência.

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O número do valor atual de telegrama do módulo de potência que falhou excedeu o número permitido.

Correção: Verificar a interface (ajustes e travamento) para o módulo de potência.

230072 <Local>Valores nominais não estão sendo transferidos para o módulo de potência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: Para CU31x e CUA31 temos:
Verificar a interface (ajuste e fixação) com o módulo de potência.

230073 <Local>Processamento de valores reais / nominais não está mais sincronizado.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comunicação com o módulo de potência não está mais sincronizada com o ciclo de controle de corrente.
Correção: Esperar até o restabelecimento da sincronização.

230074 <Local>Erro de comunicação entre a Control Unit e o Power Module

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Entre a Control Unit (CU) e o Power Module (PM) não é mais possível estabelecer uma comunicação através da interface. A CU pode ter sido desconectada ou conectada incorretamente.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
0 hex:
A Control Unit foi desconectada durante a operação do Power Module.
1 hex:
A Control Unit foi desconectada durante a operação do Power Module, mesmo com os monitoramentos de movimento seguros sem encoder habilitados. Isto 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 (dispositivo tipo chassi) não é suportada.
Correção: 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.

230080 <Local>Módulo de potência: Corrente aumentando muito rapidamente

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: Todos os objetos
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

Correção:
- 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 <Local>Power Unit: Chaveando operações com muita frequência

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: Todos os objetos
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 V/f: Valor da rampa de subida muito baixo/
Operação V/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.

Correção:
- 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).

230105 <Local>LT: Determinação de valor atual com erro

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: Avaliar parâmetro de diagnose.
Para o canal de valor atual que está com erro, verificar e eventualmente substituir os componentes.

230314 <Local>Módulo de potência: Alimentação de 24 V sobrecarregada através do PM

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: Conectar a alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

230315 <Local>Módulo de potência: Alimentação de 24 V sobrecarregada através do PM

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Conectar a alimentação externa de 24 V através da entrada X124 na Control Unit.

230502 <Local>Módulo de potência: DC-Link, sobretensão

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A fonte de alimentação detectou sobretensão no DC link com uma inibição de pulso.
- Tensão do dispositivo muito alta.
- Reator de linha dimensionado errado.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Tensão do DC link [1 bit = 100 mV].
Veja também: r0070
Correção:
- Verificar a tensão do dispositivo (p0210).
- Verificar o dimensionamento do reator de linha.
Veja também: p0210

230600 <Local>SI MM: STOP A ativado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento no Motor Module (MM) detectou um erro e ativou o STOP A (cancelamento de pulsos através do caminho de desligamento de segurança do Motor Module).
- A dinamização forçada do atalho de desligamento de segurança do Motor Module falhou.
- Reação consequente 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: Pulsos cancelados, mesmo se nenhum STO foi ativado e não existe nenhum STOP A interno.
1010: Pulsos habilitados, mesmo se um STO foi ativado ou existe um STOP A interno.
1020: Erro interno de software 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 consequente da falha F30611.
Correção:
- Selecionar o torque desativado com segurança e depois retirar seleção.
- Substituir o Motor Module correspondente.
Para Identificação de falha = 1020:
- Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o Motor Module.
Para Identificação de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para a falha F30611 existente.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230611 <Local>SI MM: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2, OFF3)
Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento no Motor Module (MM) detectou um erro na comparação cruzada de dados entre a Control Unit e o MM e ativou o STOP F.
Como consequência desta falha, depois de expirar o tempo de transição (p9858) parametrizado, é indicada a falha F30600 (SI MM: STOP A disparado).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
0: Solicitação de parada feita pela Control Unit.
1 ... 999:
Número do dado verificado pela comparação cruzada que causou esta falha. Este número também é indicado no r9895.
1: SI, ciclo de monitoramento (r9780, r9880).
2: SI, habilitação de funções seguras (p9601, p9801). Somente os Bits suportados serão submetidos à comparação cruzada.
3: SI, comutação SGE, tempo de tolerância (p9650, p9850).
4: SI, tempo de transição de STOP F para STOP A (p9658, p9858).
5: SI, habilitação de controle de frenagem seguro (p9602, p9802).
6: SI Motion, habilitação de funções seguras (p9501, valor interno).
7: SI, tempo de retardo para cancelar pulsos com Safe Stop 1 (p9652, p9852).
8: SI, endereço de PROFIsafe (p9610, p9810).
9: SI, tempo de estabilização para STO/SBC/SS1 (MM) (p9651, p9851).
10: SI, tempo de retardo para o cancelamento de pulsos no ESR (p9697, p9897).
11: SI, modo Safe Brake Adapter, interligação BICO (p9621, p9821).
12: SI, Safe Brake Adapter, relê de tempo de ligação (p9622[0], p9822[0]).
13: SI, Safe Brake Adapter, relê de tempo de desligamento (p9622[1], p9822[1]).
1000: O temporizador de controle expirou. Durante o tempo de aprox. 5 x p9850 ocorreu uma quantidade excessiva de processos de manobra nas entradas seguras da Control Unit, ou houve uma alta frequência de disparos do STO (também como reação consequente) através do PROFIsafe/TM54F.
1001, 1002: Erro de inicialização do temporizador de alteração/controle.
1950: A temperatura do módulo está fora da faixa de temperatura admissível.
1951: Temperatura de módulo inaceitável.
2000: Estado da ativação do STO diferente na Control Unit e no Motor module.
2001: Resposta do cancelamento seguro de pulsos diferente na Control Unit e no Motor Module.
2002: Estado do temporizador de retardo SS1 diferente na Control Unit e no Motor Module.
6000 ... 6999:
Erro na ativação do PROFIsafe.
Nestes valores de falha são transmitidos sinais de ativação à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.
O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de segurança C01711 da Control Unit.

Correção: Para o valor de falha = 1 ... 5 e 7 ... 999:
- Verificar o dado da comparação cruzada que causou o STOP F.
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para o valor de falha = 6:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.

Para 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. - Verificar a fiação das entradas seguras no TM54F (problemas de contato).

Para o valor de falha = 1001, 1002:
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Para o valor de falha = 2000, 2001, 2002:
- Verificar o tempo de tolerância da comutação SGE e eventualmente aumentar o valor (p9650/p9850, p9652/p9852).
- Verificar a fiação das entradas seguras (SGE) (problemas de contato).
- Controle da causa para a ativação do STO no r9772. Com as funções SMM ativas (p9501 = 1) a ativação do STO também pode ocorrer através destas funções.
- Substituir o Motor Module afetado.
Para o valor de falha = 6000 ... 6999:
Veja a descrição dos valores de mensagem na mensagem de segurança C01711.
Nota:
CU: Control Unit
MM: Motor Module
SGE: Entrada segura
SI: Safety Integrated
SMM: Safe Motion Monitoring
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)
ESR: Extended Stopping and Retract (parada e retrocesso ampliados)

230620 <Local>SI MM: Torque desativado com segurança está ativo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A função "Torque desativado com segurança" foi selecionada no Motor Module (MM) através do terminal de entrada e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Safety Stopre.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
STO: Safe Torque Off (torque desativado com segurança) / SH: Safe standstill (parada segura)

230621 <Local>SI MM: Safe Stop 1 ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A função "Safe Stop 1" (SS1) foi selecionada no Motor Module (MM) e está ativa.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação Safety Stopre.

Correção: Nenhum necessário.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
SS1: Safe Stop 1 (corresponde à categoria Stop 1 conforme EN60204)

230625 <Local>SI MM: Sinal de vida nos dados de segurança está com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento no Motor Module (MM) detectou um erro no sinal de vida dos dados do Safety entre a Control Unit (CU) e o MM e ativou o STOP F.
- A comunicação DRIVE-CLiQ foi interrompida ou falhou.
- Ocorreu um Timeout do software do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção:
- Selecionar a desativação de torque com segurança e depois desselecionar.
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Controlar 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.
- Não desselecionar necessariamente todas funções de acionamento necessárias.
- Reduzir o número de acionamentos.
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230630 <Local>SI MM: Controle de frenagem com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento no Motor Module (MM) detectou um erro no controle de frenagem e ativou o STOP A.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10:
Falha no processo "Abrir freio".
- Parâmetro p1278 configurado incorretamente.
- Freio não conectado ou ruptura de cabo (Verificar se o p1278 = 1 e o p9602/p9802 = 0 (SBC desativado) abrem o freio).
- Contato à terra no cabo do freio.
30:
Falha no processo "Fechar freio".
- Freio não conectado ou ruptura de cabo (Verificar se o p1278 = 1 e o p9602/p9802 = 0 (SBC desativado) abrem o freio).
- Curto-circuito no enrolamento do freio.
40:
Erro em estado "Freio fechado".
60, 70:
Erro no controle de frenagem da Control Unit ou falha de comunicação entre Control Unit e Motor Module (controle de frenagem).
81: SafeBrakeAdapter: Erro em estado "Freio fechado".
82: SafeBrakeAdapter: Erro em estado "Abrir freio".
83: SafeBrakeAdapter: Erro em estado "Fechar freio".

84,85:
SafeBrakeAdapter: Erro no controle de frenagem da Control Unit ou falha de comunicação entre Control Unit e Motor Module (controle de frenagem).
Nota:
Para todos os valores de falha podem ser consideradas as seguintes causas:
- A blindagem do cabo de motor não foi instalada corretamente.
- Defeito no circuito de ativação do freio no Motor Module.

Correção:
- Verificar o parâmetro p1278 (para SBC, só p1278 = 0 é permitido).
- Selecionar o Safe Torque Off e depois retirar seleção.
- Controlar conexão do freio de retenção do motor.
- Controlar função do freio de retenção do motor.
- Controlar 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.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com os ajustes EMC (ex.: conectar o cabo do motor e os condutores do freio estão conectados com a placa e os conectores do motor estão bem conectados.
- Substituir o Motor Module correspondente.

Operação com Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter:
- Verificar a conexão do Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.
- Substituir o Safe Brake Module ou Safe Brake Adapter.

Nota:
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control
SI: Safety Integrated

230640 <Local>SI MM: Erro no atalho de desligamento do segundo canal

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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 a comunicação entre os Motor Modules ligados em paralelo está danificada.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção:
Para comando de nível superior aplica-se o seguinte:
- Verificar e, se necessário, corrigir o endereço PROFIsafe no comando de nível superior e no Motor Module.
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).

Para 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 ligação em paralelo:
- Verificar e, se necessário, corrigir o endereço PROFIsafe na Control Unit e no Motor Module.
- 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 <Local>SI MM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro interno do software do Safety Integrated no Motor module.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Repetir a colocação em funcionamento da função Safety Integrated e executar POWER ON.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o Motor Module.

Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230650 <Local>SI MM: Teste de aprovação necessário

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" no Motor Module exige um teste de aprovação.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
130: O parâmetro Safety para o Motor Module não está disponível.
Nota:
Este valor de falha sempre é disparado durante a primeira colocação em funcionamento do Safety Integrated.
1000: Os checksums nominal e real no Motor Module não são idênticos (inicialização).
- Pelo menos um dos dados controlados pelo checksum apresenta defeito.

2000: Os checksums nominal e real no Motor Module não são idênticos (modo de colocação em funcionamento).
- O checksum nominal no Motor Module não foi especificado corretamente (p9899 diferente de r9898).

2003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety.
2005: O Safety Logbook detectou que checksums de segurança sofreram alguma alteração. Um teste de aprovação é necessário.
3003: Teste de aprovação necessário por causa da alteração de um parâmetro de Safety relacionado a um hardware.
9999: Reação consequente de outra falha de segurança ocorrida durante a inicialização, o que requer um teste de aprovação.

Correção: Para a Identificação de falha = 130:
- Executar a colocação em funcionamento do Safety.

Para a Identificação de falha = 1000:
- Executar novamente a colocação em funcionamento do Safety.
- Substituir o cartão CompactFlash.

Para a Identificação de falha = 2000:
- Verificar os parâmetros do Safety no Motor Module e adaptar o checksum nominal (p9899).

Para a Identificação de falha = 2003, 2005:
- Executar o teste de aprovação e criar o protocolo de aprovação.

O procedimento quando executado um teste final como exemplo de relatório de aceitação são encontrados nas seguintes literaturas:
SINAMICS S120 Function Manual Safety Integrated

Para a Identificação de falha = 3003:
- Realizar os controles de funcionamento do hardware modificado e criar um protocolo de aprovação.
O procedimento durante o teste de aprovação, assim como um exemplo de protocolo de aprovação estão disponíveis na seguinte literatura:
SINAMICS S120 Manual de funcionamento do Safety Integrated
Para Identificação de falha = 9999:
- Executar o diagnóstico para outras falhas existentes do Safety.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated
Veja também: p9799, p9899

230651 <Local>SI MM: Sincronização com a Control Unit falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: A função "Safety Integrated" integrada no acionamento requer uma sincronização dos intervalos Safety na Control Unit e no Motor Module. Esta sincronização falhou.
Nota:
A falha gera um STOP A que não é confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230652 <Local>SI MM: Ciclo de monitoração não permitido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

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.

Correção: - Aplicar a solução descrita na falha 1652, que ocorreu no mesmo tempo.
- Atualizar o software do Motor Module.
Nota:
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230655 <Local>SI MM: Equalização das funções de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante a equalização das funções de monitoração do Safety Integrated da Control Unit (CU) e do Motor Module (MM). A Control Unit e o Motor Module não puderam determinar um bloco conjunto nas funções de monitoração do SI.
- Comunicação DRIVE-CLiQ com falha ou interrompida.
- Versões de software do Safety Integrated da Control Unit e do Motor Module são incompatíveis.
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.

Correção:
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar o software do Motor Module.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
Nota:
Control Unit: Control Unit
MM: Motor Module
SI: Safety Integrated

230656 <Local>SI MM: Parâmetros do Motor Module incorretos

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro durante o acesso aos parâmetros do Safety Integrated para o Motor Module (MM) na memória não volátil.
Nota:
A falha gera um STOP A confirmável.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
129:
- O parâmetro de Safety para o Motor Module está danificado.
- Acionamento com funções de segurança habilitadas possivelmente copiado offline com o software de colocação em funcionamento e o projeto baixado.
131: Erro interno de software da Control Unit.
255: Erro interno de software do Motor Module.

Correção:
- Executar a colocação em funcionamento do Safety.
- Atualizar o software da Control Unit.
- Atualizar o software do Motor Module.
- Substituir o cartão de memória ou a Control Unit.
Para o valor de falha = 129:
- Ativar o modo de colocação em funcionamento do Safety (p0010 = 95).
- Adaptar o endereço de PROFIsafe (p9610).
- Inicializar a função de cópia para parâmetro SI (p9700 = D0 hex).
- Confirmar a alteração de dados (p9701 = DC hex).
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento 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

230659 <Local>SI MM: Pedido de gravação para parâmetros foi rejeitado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O pedido de gravação para um ou mais parâmetros do Safety Integrated no Motor Module (MM) foi rejeitado.
Nota:
Esta falha não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
10: Houve uma tentativa de habilitação da função de STO, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
11: Houve uma tentativa de habilitação da função de SBC, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
13: Houve uma tentativa de habilitação da função de SS1, embora não exista nenhum suporte para a mesma.
14: Houve uma tentativa de habilitação do monitoramento de movimento com o comando de nível 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 na CU e no MM.
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 do cancelamento de pulsos no ESR, embora não exista nenhum suporte para o mesmo.
Veja também: r9771, r9871

Correção: Para o valor de falha = 10, 11, 13, 14, 15, 16, 18, 19:
- 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.
- 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
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
MM: Motor Module
SBC: Safe Brake Control (controle de frenagem seguro)
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 segura)

230662 <Local>Erro na comunicação interna

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF2

Reconhecimento: POWER ON

Causa: Ocorreu um erro na comunicação interna do módulo.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: - Execute o procedimento de POWER ON (power off/on).
- Atualize o firmware para a última versão.
- Contate o Hotline.

230664 <Local>Erro durante a inicialização

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Um erro ocorreu durante a inicialização.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.
Correção: - Execute o procedimento de POWER ON (power off/on).
- Atualize o firmware para a última versão.
- Contate o Hotline.

230665 <Local>SI MM: O sistema está defeituoso

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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:
- Erro na atual inicialização/operação.
2 hex:
- Os parâmetros p9500 e p9300 não são iguais (se ao mesmo tempo for exibida a mensagem C30711 do Safety).
Outros valores:
- Defeito antes da última inicialização no sistema.
Correção: - Executar o POWER ON (desligar e ligar).
- Atualizar o Firmware com a versão mais recente.
- Contatar a Hotline.
Para o valor de falha = 2:
- Verificar a igualdade dos parâmetros p9500 e p9300 (se ao mesmo tempo for exibida a mensagem C30711 do Safety).
Para o valor de falha = 400000 hex:
- Certifique-se de que a Control Unit está realmente ligada com o Power Module.

230672 <Local>SI CU: Software de Control Unit incompatível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção: - Verificar se existem falhas na equalização de funções de Safety entre a Control Unit e o Motor Module (F01655, F30655) e executar o diagnóstico nas falhas encontradas, se necessário.
- Empregar Control Unit que ofereça suporte ao monitoramento de movimento.
- Atualizar o software da Control Unit.
Nota:
SI: Safety Integrated

230680 <Local>SI Motion MM: Erro de checksum das monitorações seguras

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O checksum atual calculado e registrado no r9398 pelo Motor Module através dos parâmetros relevantes à segurança não coincide com o checksum nominal salvo no p9399 na última aprovação da máquina.
Foram alterados parâmetros relevantes à segurança ou existe um erro.
Nota:
A falha gera um STOP A que pode ser quitada.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
0: Erro de checksum nos parâmetros SI para monitoração de movimentação.
1: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.
Correção: - Controlar os parâmetros relevantes à segurança e corrigir se necessário.
- Passar o checksum nominal para checksum real.
- Executar POWER ON se os parâmetros que requerem um POWER ON tiverem sido modificados.
- Executar teste de aprovação.

230681 <Local>SI Motion MM: Valor de parâmetro incorreto

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O parâmetro não pode ser parametrizado com este valor.
Nota:
Esta mensagem não gera nenhuma reação de parada do Safety.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de parâmetro com valor incorreto.
Correção: Corrigir o valor de parâmetro.
Se os parâmetros do encoder (p9526/p9326) tiverem valores diferentes, comece a função de cópia para os parâmetros SI no acionamento (p9700 = 57 hex).
Também verifique p9316.0 para valor de falta 9317.

230682 <Local>SI Motion MM: Função de monitoração não suportada

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 do Safety.

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 de ativação externa de ESR 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 é suportada, Bit de habilitação reservado (p9301.2, p9301.17 ... 29, p9301.31, e eventualmente p9301.6).
12: O NcSI não é suportado por esta Control Unit.
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).
30: A versão de Firmware do Motor Module é mais antiga do que a versão da Control Unit.

Correção: - Desativar a respectiva função de monitoramento (p9301, p9301, p9303, p9601, p9801).
- Atualizar o Firmware do Motor Module.
Nota:
ESR: Extended Stop and Retract (parada e retrocesso ampliados)
SCA: Safe Cam (cames seguros) / 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)
Veja também: p9301, p9501, p9503, p9601, p9801, r9871

230683 <Local>SI Motion MM: Falta liberação de SOS/SLS

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

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.

Correção: Habilitar a função "SOS/SLS" (p9301.0).
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9301

230685 <Local>SI Motion MM: O valor limite de velocidade limitada segura é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

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.

Correção: Corrigir os valores limite para SLS e executar POWER ON.
Nota:
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (Velocidade limitada com segurança) / SG: Safely reduced speed (Velocidade reduzida com segurança)
Veja também: p9331

230688 <Local>SI Motion MM: Sincronização de valor atual não é permitida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: - Não é permitido habilitar sincronia 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).
- Nota:
Esta falha resulta em STOP A que não pode ser reconhecida.
Correção: - Selecione a função "Sincronização de Valor Atual" ou parametrize um sistema de 2 encoder.
- Desabilitar a função "Sincronização de valor atual" ou as funções de monitoração com referência absoluta (SCA/SLP) e executar POWER ON.
Nota:
SCA: Safe Cam (Cames seguros) / SN: Safe software cams (Cames seguros de software)
SI: Safety Integrated
SLP: Safely-Limited Position (Posição limitada de segurança) / SE: Safe software limit switches (Chave fim de curso de software segura)
Veja também: p9501, p9526

230692 <Local>SI Motion MM: Valores de parâmetros incorretos, sem encoder

Valor de mensagem: Parâmetro: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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
Correção: Corrigir os valores dos parâmetros ou desabilitar a função de monitoramento de movimento sem encoder.
Veja também: p9301, p9501

230693 <Local>SI MM: Os parâmetros de configuração de safety mudaram, é requerido um warm restart/POWER ON

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: Os parâmetros de segurança foram alterados; estes somente terão efeito com um "warm restart" ou POWER ON.
Valor do alarme (r2124, representação decimal):
O número dos parâmetros de segurança que foram alterados necessitam de um "warm restart" ou POWER ON.

Correção:
- 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 <Local>SI Motion MM: STOP A ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP A (cancelamento de pulsos via atalho de desligamento do Safety na Control Unit).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Pulsos não cancelados após o tempo parametrizado (p9357) depois da ativação da parada de teste.
- Reação consequente da mensagem C30706 "SI Motion MM: SAM/SBR com limite excedido".
- Reação consequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade limitada segura excedida".
- Reação consequente da mensagem C30701 "SI Motion MM: STOP B ativado".

Correção:
- Eliminar a causa da falha na Control Unit.
- Verificar e, se necessário, aumentar o valor no p9357.
- Verificar o atalho de desligamento da Control Unit (verificar a comunicação do DRIVE-CLiQ).
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C30706.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C30714.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C30701.
- Substituir o Motor Module / Power Module.
- Substituir a Control Unit.

Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.
Nota:
SAM: Safe Acceleration Monitor (monitoramento seguro de aceleração)
SBR: Safe Brake Ramp (monitoramento seguro de rampa de frenagem)
SI: Safety Integrated

230701 <Local>SI Motion MM: STOP B ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF3
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O acionamento é parado através do STOP B (desaceleração na rampa OFF3).
Como consequência desta falha é emitida a mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A ativado" quando expirar o tempo parametrizado no p9360 ou quando não for alcançado o limite de rotação parametrizado no p9356.
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Reação consequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade limitada segura excedida".
- Reação consequente da mensagem C30711 "SI Motion MM: Defeito em um canal de monitoramento".
- Reação consequente da mensagem C30707 "SI Motion MM: Tolerância para parada de operação segura excedida".

Correção: - Eliminar a causa da falha na Control Unit.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C30714.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C30711.
- Executar o diagnóstico com a presença da mensagem C30707.
Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated

230706 <Local>SI Motion MM: SAM/SBR com limite excedido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Funções de monitoramento de movimento com encoder (p9306 = 0) ou sem encoder com monitoramento ajustado para aceleração (p9306 = 3):
SAM - Monitoramento seguro para aceleração. 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 (p9306 = 1):
SBR - Monitoramento seguro de rampa de frenagem. 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.
- Através de F-DI ou PROFIsafe.
O acionamento é parado através da mensagem C30700 "SI Motion MM: STOP A disparado".
Correção: Verificar o comportamento de frenagem, e eventualmente corrigir a tolerância para a função "SAM" ou a parametrização da função "SBR".
Esta mensagem pode ser confirmada sem POWER ON da seguinte maneira:
- Monitoramentos de movimento integrados no acionamento: Através do Terminal Module 54F (TM54F) ou PROFIsafe.
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 <Local>SI Motion MM: Tolerância para parada operacional segura ultrapassada

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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".
Correção: - 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 através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)
Veja também: p9530

230708 <Local>SI Motion MM: STOP C ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: STOP2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O acionamento é parado através do STOP C (desaceleração na rampa OFF3).
Depois de expirar o estágio de temporizador parametrizado será ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação consequente da mensagem C30714 "SI Motion MM: Velocidade limitada segura excedida".
Veja também: p9552
Correção: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

230709 <Local>SI Motion MM: STOP D ativado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O acionamento é parado através do STOP D (frenagem na pista).
Depois de expirar o intervalo de tempo parametrizado, é ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada feita pela Control Unit.
- Reação conseqüente da mensagem C30714 "SI Motion: Velocidade reduzida de segurança ultrapassada".
Veja também: p9353, p9553
Correção: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

230710 <Local>SI Motion MM: STOP E disparado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O acionamento é parado através do STOP E (movimento de retrocesso).
Depois de expirar o estágio de temporizador parametrizado será ativada a "Parada de operação segura" (SOS).
Possíveis causas:
- Solicitação de parada a partir do comando de nível superior.
- Reação consequente da mensagem C30714 "SI Motion: Velocidade limitada segura excedida".
Veja também: p9354, p9554

Correção: - Eliminar a causa da falha no comando.
- Executar o diagnóstico com o surgimento da mensagem C30714.
Esta mensagem somente pode ser confirmada através do Terminal Module 54F (TM54F) ou do PROFIsafe.
Nota:
SI: Safety Integrated
SOS: Safe Operating Stop (Parada de operação segura) / SBH: Safe operating stop (Parada de operação segura)

230711 <Local>SI Motion MM: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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 resultado dos monitoramentos e ativou 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 estágio de temporizador, é emitida a mensagem C30701 "SI Motion: STOP B ativado". A mensagem ocorre com o valor de mensagem 1031 na substituição do hardware de um Sensor Module.
Os valores de mensagem descritos a seguir também podem ocorrer nos seguintes casos, caso não seja a causa mencionada explicitamente:
- Foram parametrizados tempos de ciclo diferentes (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Foram parametrizados tipos de eixo diferentes (p9502/p9302).
- Tempos de ciclo muito rápidos (p9500/p9300, p9511/p9311).
- Sincronização com erros.
Valor de mensagem (r9749, interpretar como decimal):
0 ... 999: Número do dado verificado pela comparação cruzada que causou esta mensagem. Para a descrição dos diversos dados, veja a mensagem C01711 do Safety.
O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de segurança C01711 da Control Unit.
1000: O temporizador de controle expirou. Ocorreu um número excessivo de mudanças de sinal nas entradas seguras.
1001: Falha de inicialização do temporizador de controle.
1005: Pulsos cancelados com a seleção da parada de teste.
1011: Estado de aprovação diferente entre os canais de monitoramento.
1012: Violação de plausibilidade do valor real do encoder.
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.
1030: Falha de encoder detectada por outro canal de monitoramento.
1031: A transmissão de dados entre canal de monitoramento e o Sensor Module apresenta falhas (p9526/p9326).
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.
5000 ... 5140:
Valores de mensagem do PROFIsafe.
Nestes valores de falha são transmitidos sinais de ativação à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.
O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de segurança C01711 da Control Unit.
6000 ... 6166:
Valores de mensagem do PROFIsafe (driver de PROFIsafe para PROFIBUS DP V1/V2 e PROFINET).
Nestes valores de falha são transmitidos sinais de ativação à prova de falhas (Failsafe Values) para as funções de segurança.
O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de segurança C01711 da Control Unit.
Veja também: p9555, r9725
Correção: Para o valor de mensagem = 1030:
- Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder, se necessário.

Para o valor de mensagem = 1031:
Executar os seguintes passos na substituição de um Sensor Module:
- Iniciar a função de cópia para Node-Identifier no acionamento (p9700 = 1D hex).
- Confirmar o Hardware-CRC no acionamento (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar o POWER ON em todos os componentes (desligar e ligar).
Sempre aplica-se o seguinte:
- Verificar a conexão do encoder.
- Substituir o encoder, se necessário.
Para o valor de mensagem = 1040:
- Desativar as funções de monitoramento sem encoder, ativar e desativar o STO.
- Com a função de monitoramento "SLS" ativa, lançar a habilitação de pulsos dentro de 5 s após a desativação do STO.
Para outros valores de mensagem:
- O significado dos diversos valores de mensagem está descrito na mensagem de segurança C01711 da Control Unit.
Nota:
Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.
Veja também: p9300, p9500

230712 <Local>SI Motion MM: Defeito no processamento F-IO

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: - 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).
Nota:
Esta mensagem pode ser confirmada através da F-DI ou PROFIsafe.
Veja também: p9300, p9500

230714 <Local>SI Motion MM: Velocidade limitada de segurança excedida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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, representação decimal):
100: SLS1 ultrapassado.
200: SLS2 ultrapassado.
300: SLS3 ultrapassado.
400: SLS4 ultrapassado.
1000: Freqüência limite de encoder ultrapassada.

Correção: - Verificar o programa de deslocamento no comando numérico.
- Verificar os limites para a função "SLS" e corrigir (p9331), se necessário.
Nota:
Esta mensagem somente pode ser confirmada pelo Terminal Module 54F (TM54F) ou pelo PROFIsafe.
SI: Safety Integrated
SLS: Safely-Limited Speed (velocidade limitada segura) / SG: Safely reduced speed (velocidade reduzida segura)
Veja também: p9331, p9363

230716 <Local>SI Motion MM: Tolerância excedida para sentido de movimento seguro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: - Verificar o programa de deslocamento no comando numérico.
- Verificar a tolerância para a função "SDI" e corrigir (p9364), se necessário.
Esta mensagem pode ser confirmada da seguinte maneira:
Através de F-DI ou PROFIsafe
Nota:
SDI: Safe Direction (sentido de movimento seguro)
SI: Safety Integrated
Veja também: p9364, p9365, p9366

230798 <Local>SI Motion MM: Parada de teste em andamento

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O Test Stop está ativa.
Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada com a conclusão da parada de teste.
Nota:
SI: Safety Integrated

230799 <Local>SI Motion MM: Modo de teste de aprovação ativo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O modo de teste de aprovação está ativo. As mensagens de POWER ON das funções seguras de monitoração de movimentos podem confirmadas durante o teste de aprovação com as opções de confirmação do comando de nível superior.
Correção: Nenhum necessário.
A mensagem é retomada ao sair do modo de teste de aceptância.
Nota:
SI: Safety Integrated

230800 <Local>Módulo de potência: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: SEM
Causa: O módulo de potência detectou pelo menos um erro.
Correção: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

230801 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Valor de falha (r0949, representação decimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa de falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal de vida no telegrama recebido não está habilitado.
Correção: - Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Remover os componentes DRIVE-CLiQ desnecessários.
- Desselecionar as funções desnecessárias.
- Eventualmente elevar os tempos de amostragem (p0112, p0115).
- Substituir o respectivo componente.

230802 <Local>Módulo de potência: Timeout

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um timeout.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230804 <Local>Módulo de potência: CRC

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro CRC do atuador

Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230805 <Local>Módulo de potência: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: Substituir módulo.

230809 <Local>Módulo de potência: Informação inválida de ativação

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Para Control Unit 3P:
A última palavra de estado de ativação no telegrama de setpoint é identificada na identificação final. Uma identificação final dessa não é encontrada.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230810 <Local>Módulo de potência: Watchdog Timer

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Na inicialização foi detectado que a causa para o Reset anterior foi um excesso do SAC-Watchdog-Timer.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Atualizar a versão de Firmware.
- Contatar a Hotline.

230820 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o POWER UNIT.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro de CRC.
xx = 02 hex:
Telegram é menor do que o especificado em comprimento de byte ou na lista de recepção.
xx = 03 hex:
O telegrama é maior do que especificado em comprimento de byte ou na lista de recepção.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama de recepção não confere com a lista de recepção.
xx = 05 hex:
O tipo de telegrama de recepção não confere com a lista de recepção.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
xx = 07 hex:
É esperado um telegrama SYNC - mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido é único
xx = 09 hex:
O bit de erro no telegrama de recepção está habilitado.
xx = 10 hex:
O telegrama de recepção está muito antecipado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

230835 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit para o módulo de potência. Os nós não enviam ou recebem em sincronismo.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não está sendo recebido.
xx = 22 hex:
Interrupção na lista de recepção de telegramas.
xx = 40 hex:
Interrupção na lista de envio de telegramas.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

230836 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Control Unit para o Power Unit. Os dados não foram possíveis de serem enviados.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componente, xx = causa de falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não confere com a lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

230837 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

Correção:
- 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 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit para o módulo de potência.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa de falha
xx = 0B hex:
Erro de sincronização durante a alternação ciclo de transferência de dados.

Correção: Executar o POWER ON (desligar e ligar).
Veja também: p9916

230850 <Local>Módulo de potência: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)
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.
Correção: - Substituir módulo de potência.
- Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- Contatar a Hotline.

230851 <Local>Power unit DRIVE-CLiQ (CU): Falta sinal- de- vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da fonte de alimentação da Control Unit envolvida.
O componente DRIVE-CLiQ não ajustou o sinal- de- vida na Control Unit.
Identificação de falha (r0949,valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
O bit de sinal- de- vida do telegrama recebido não esta ajustado.
Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

230853 <Local>Módulo de potência: Dados cíclicos de erro de sinal de vida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - Verifique a disposição da cabine elétrica e o roteamento de cabos com relação à EMC.
- Reduza o valor da tolerância (p7788) para monitoramento.

230860 <Local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo módulo de potência com a Control Unit está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro de checksum (erro de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 03 hex = 03 dez:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 14 hex = 20 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recebimento não coincide e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 19 hex = 25 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915

230885 <Local>CU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo módulo de potência com a Control Unit está danificada.
Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 1A hex = 26 dec:
Não foi definido o Bit de sinal de vida no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex = 34 dec:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.

xx = 40 hex = 64 dec:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição para o modo cíclico.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

230886 <Local>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro quando enviando dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo módulo de potência com a Control Unit está danificada.
Os dados não puderam ser enviados.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 41 hex:
O tipo de telegrama não coincide com a lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

230887 <Local>Fonte de alimentação DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ (fonte de alimentação) envolvida. Defeito no hardware não pode ser excluído.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro recebido: O telegrama da memória de buffer contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: O telegrama da memória de buffer contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: O telegrama da memória de buffer contém um erro.
xx = 60 hex:
Resposta recebida atrasada durante tempo de execução de medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a troca das características de dados muito grande.

Correção: - 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 <Local>PU DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo módulo de potência com a Control Unit está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0B hex:
Erro de sincronização na transmissão de dados cíclica alternada.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

230896 <Local>Módulo de potência DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades inconsistente de componente.

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

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.

Correção: - 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 <Local>Módulo de potência: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

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.

Correção: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

230903 <Local>Módulo de potência: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor A/D.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.

Correção: Para Identificação de falha = 80000000 hex:
- Atualização de firmware da versão antiga.
Para Identificação de falha = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Substituir o módulo.

230907 <Local>Módulo de potência: A configuração do FPGA falhou

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro interno de software na inicialização dentro do módulo de potência.

Correção: - Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de potência.
- Substituir o módulo de potência.
- Contatar a Hotline.

230920 <Local>Módulo de potência: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ao avaliar o sensor de temperatura, um erro ocorreu.
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
1: Mal contatos nos fios ou os sensores não foram conectados (KTY: R>1630 Ohm, PT100: R>375 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R<20 Ohm, KTY: R<50 Ohm, PT100: R<30 Ohm).

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

230999 <Local>Módulo de potência: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: - Substituir o Firmware do módulo de potência por um de versão mais antiga (r0128).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

231100 <Local>Encoder 1: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, 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

Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, 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

Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude, faixa R

Valor de mensagem: R track: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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 -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

Correção:
- Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do cabo do encoder.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

231110 <Local>Encoder 1: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Erro de transferência no protocolo da comunicação serial entre o encoder e a avaliação do módulo.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível quiescente incorreto nos dados de rede.
Bit 2: Encoder não responde (Não fornece um bit de início dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Reconhecimento de erro de encoder: O encoder não entendeu a tarefa (pedido) ou não pode executá-la.
Bit 5: Erro interno no acionamento serial: Um modo de comando ilegal foi solicitado.
Bit 6: Timeout em leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo é muito longo (ex: > 64 bits).
Bit 9: Overflow de buffer recebido.

Bit 10: Erro de frame quando é lido duplamente.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de sinal de dados na linha durante o circuito de acionamento mono-estável.
Bit 13: Dados de linha incorretos.

Correção: Para Identificação de falha, bit 0 = 1:
- Defeito no encoder. F31111 possível fornecer detalhes adicionais.
Para Identificação de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 6 = 1:
- Atualizar o firmware do Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 8 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2).
Para Identificação de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 10 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2, p0449).
Para Identificação de falha, bit 11 = 1:
- Verificar a parametrização (p0436).
Para Identificação de falha, bit 12 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.6).
Para Identificação de falha, bit 13 = 1:
- Verificar os dados de linha,

231111 <Local>Encoder 1: Erro interno do encoder absoluto EnDat

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat forneceu bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Iluminação falhou.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Alimentação do encoder com sobretensão.
Bit 4: Alimentação do encoder com subtensão.
Bit 5: Alimentação do encoder com sobrecorrente.
Bit 6: Necessário trocar a bateria.
Veja também: p0491

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.

Para o valor de falha Bit 3 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 4 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).

231112 <Local>Encoder 1: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: O encoder enviou 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.
Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

231115 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 1 excedeu a 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 < 230 mV (observe a freqüência de resposta do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota de módulos de sensores para resolvers (ex.: SMC 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
Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude de origem de A^2 + B^2 para encoder 1 não estão na tolerância de largura de banda.
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 < 176 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

Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: Inversão do sinal A/B/R com erro

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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 encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 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

Correção:
- Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 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) ou no X23 (CUA32, CU310):
- 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 <Local>Encoder 1: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação em vários ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
A troca do valor atual de velocidade média - se aplicado - esta 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
Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Falha na tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder 1.
Valor de falha (r0949, interpretar como 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.
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
Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Verificar as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: Verificar a parametrização (p0404.22).
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.
Para indicação de falha, bit2=1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Troque o encoder ou os cabos do encoder
Para indicação de falha, bit3=1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Troque o encoder ou os cabos do encoder

231121 <Local>Encoder 1: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
Veja também: p0491

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231122 <Local>Encoder 1: Falha de tensão na alimentação interna

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha na tensão referência interna de tensão da ASICs para encoder 1.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Referência de erro de tensão.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.

Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

231123 <Local>Encoder 1: Nível de sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O nível unipolar (AP/AN or BP/BN) para encoder 1 está fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0 = 1 : Qualquer AP ou AN fora da tolerância.
Bit 16 = 1: Qualquer BP ou BN fora da tolerância.
O nível de sinal unipolar nominal do encoder deve ser ajustado na faixa 2500 mV +/- 500 mV.
Os limites de resposta são < 1700 mV e > 3300 mV.
Nota:
O nível de sinal não esta avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Veja também: p0491

Correção: 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 <Local>Encoder 1: Erro de amplitudes Pista A ou B sobrecarregada

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 1 excedeu a banda de tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Nível do sinal, faixa B (com sinal de 16 bits).
xxxx = Nível do sinal, faixa A (com sinal de 16 bits).

Os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o conversor A/D esta sobrecontrolado.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC 10):
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 juntos com a falha de saída do hardware para sensor module.
Veja também: p0491

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

231126 <Local>Encoder 1: Amplitude AB muito elevada

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) para encoder 1 excedeu a tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, 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 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 graus é no zero negativo do crossover da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de amplitude de erro não são medidos juntos com a falha de saída de hardware para o Sensor Module.
Veja também: p0491

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

231129 <Local>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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

Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, 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

Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, 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

Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
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: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

231136 <Local>Encoder 1: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
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: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

231137 <Local>Encoder 1: Erro interno na determinação da posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: Substituir o encoder.

231138 <Local>Encoder 1: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da SIEMENS.
Correção: Substituir o encoder.

231150 <Local>Encoder 1: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
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
Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Velocidade do encoder para inicialização AB muito elevado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor
Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437

231160 <Local>Encoder 1: Canal A do sensor analógico falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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).
Correção: 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 <Local>Encoder 1: Canal B do sensor analógico falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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).

Correção: 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 <Local>Encoder 1: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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.

Correção: 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 <Local>Encoder 1: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 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).
Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.
Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

231407 <Local>Encoder 1: Limite de função alcançado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Encoder 1: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

231411 <Local>Encoder 1: O encoder EnDat indica alarmes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de erro do encoder EnDat contém Bits de alarme definidos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 0: Frequência excedida (rotação muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; a iluminação foi excedida.
Bit 3: Descarregar a bateria.
Bit 4: Ultrapassar o ponto de referência.
Veja também: p0491
Correção: Substituir o encoder.

231412 <Local>Encoder 1: Erro de bit de ajuste no protocolo serial

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder envia um valor de bit de erro 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.

Correção: - Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

231414 <Local>Encoder 1: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: C track : %1, D track: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (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 freqüência 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.

Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 1 excedeu a 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 < 300 mV (observe a resposta de freqüência 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 sensors 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

Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
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
Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: A pista A ou B está fora da tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
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.
Correção: Para o valor de advertência = 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 <Local>Encoder 1: Pulsos por revolução de encoder de onda quadrada fora da faixa de tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - 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 <Local>Encoder 1: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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

Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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

Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 1: Pré-alarme de tensão da bateria.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Substituir a bateria.

231443 <Local>Encoder 1: Nível de sinal unipolar C/D fora de especificação.

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - 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 linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

231460 <Local>Encoder 1: Canal A do sensor analógico falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).
Correção: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

231461 <Local>Encoder 1: Canal B do sensor analógico falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
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 ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).
Correção: Para indicação de valor de alarme = 1
- Verifique a tensão de saída do sensor analógico.
Para indicação de valor de alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3:
- Verifique a configuração do limite de alcance e aumentar, se necessário (p4676).

231462 <Local>Encoder 1: Sensor analógico, sem canal ativo.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.
Correção: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

231463 <Local>Encoder 1: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: 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 <Local>Encoder 1: Contaminação detectada.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.

Correção: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

231500 <Local>Encoder 1: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

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).

Correção: 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 <Local>Encoder 1: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: 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

Correção: 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 <Local>Encoder 1: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.

Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

231503 <Local>Encoder 1: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Correção: 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 <Local>Encoder 1: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Correção: Substituir o encoder.

231800 <Local>Encoder 1: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Veja também: p0491
Correção: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

231801 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um erro na comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal- de- vida recebido no telegrama não esta ajustado.
Veja também: p0491

Correção: - Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

231802 <Local>Encoder 1: Timeout

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Timeout ocorreu no encoder 1.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
9: Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controle de corrente).
10: Timeout do intervalo médio de tempo.
12: Timeout do intervalo lento de tempo.
999: Timeout ao esperar pelo SYNO, (ex. um retorno inesperado para o modo acíclico).
Veja também: p0491
Correção: Reduzir a freqüência do controle de corrente.

231804 <Local>Encoder 1: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: 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
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Sensor Module.

231805 <Local>Encoder 1: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
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.
Veja também: p0491
Correção: Substituir módulo.

231806 <Local>Encoder 1: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A inicialização do encoder falhou.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
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.
Bit3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit5: Meia tensão encontrada para trilha de segurança A sem sucesso.
Bit6: Meia tensão encontrada para trilha de segurança B sem sucesso.
Bit7: Meia tensão encontrada para trilha C sem sucesso.
Bit8: Meia tensão encontrada para trilha D sem sucesso.
Bit9: Meia tensão encontrada para trilha R sem sucesso.
Bit10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.
Veja também: p0491
Correção: Confirmar falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação (quitação):
Bit 2 ... 9: Verificar a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verificar o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verificar a pista R, verificar os ajustes no p0404.

231811 <Local>Encoder 1: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O número de série do encoder de um motor síncrono foi alterado. Alteração somente é verificada em encoders com número de série (ex. encoder EnDat) e motores integrados (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 um update de Firmware para uma versão que executa um teste do número de série do encoder.

Nota:
Com o controle de malha fechada 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 monitorar o número de série:
- Ajuste o seguinte número serial para o correspondente dado de encoder: p0441 = FF, p0442 = 0, p0442 = 0, p0444 = 0, p0445 = 0.
- Parametrizar F07414 como mensagem do tipo N (p2100, p2101).
Veja também: p0491

Correção: Para as causas 1, 2:
Executar o ajuste automático usando a rotina de identificação de posição do pólo. Reconhecer a falha. Iniciar a rotina de identificação de posição de pólo com p1990 = 1. Então verificar se a rotina de identificação de posição de pólo foi executada corretamente.
SERVO:
Se a técnica identificação de posição do pólo 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 <Local>Encoder 1: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

231813 <Local>Encoder 1: Unidade lógica de hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.
Correção: Substituir o encoder.

231820 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo encoder está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 03 hex:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 04 hex:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 07 hex:
Espera-se um telegrama SYNC, mas não é o caso do telegrama recebido.
xx = 08 hex:
Não é esperado nenhum telegrama SYNC, mas o telegrama recebido é um deles.
xx = 09 hex:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.
Veja também: p0491

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

231835 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo encoder está danificada. Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 21 hex:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.
Veja também: p0491

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

231836 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não pode ser enviado na lista.
Veja também: p0491
Correção: Executar POWER ON

231837 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
Veja também: p0491
Correção: - 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 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante tranferência alternada de dado cíclico.
Veja também: p0491
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

231850 <Local>Encoder 1: Avaliação do encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Erro interno de software ocorrido no Sensor Module do encoder 1.
Valor da 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.
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.
16000: Erro de aplicação na 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
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231851 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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 vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o bit de sinal de vida telegrama recebido.
Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

231860 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Valor de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro checksum (Erro CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
Telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.

xx = 02 hex = 02 dec:
Telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex = 19 dec:
Telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
Telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido não pode ser recebido na lista e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não pode ser recebido na lista.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo de telegrama recebido não pode ser recebido na lista e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo de telegrama recebido não pode ser recebido na lista.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não é possível e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não pode é possível.
xx = 19 hex = 25 dec:
O erro do bit no telegrama recebido esta ajustado e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O erro do bit no telegrama recebido esta ajustado.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção:
- Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

Veja também: p9915

231885 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
O nó não envia e recebe no sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Bit de sinal-de-vida no telegrama recebido não esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de atraso na lista de telegrama recebida.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de atraso na lista de telegrama enviada.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição da operação cíclica.

Correção:
- Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

Veja também: p9915

231886 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvendo a Control Unit.
Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não esta compatível na lista enviada.
Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar se a versão de Firmware do encoder (r0148) é compatível com a versão de Firmware da Control Unit (r0018).

231887 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Sensor Module para encoder 1). Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 60 hex:
Resposta recebida com atraso durante tempo de execução da medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a trocar características dos dados muito longo.
Correção: - 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 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Alternando dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 1) envolvido a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

231896 <Local>Encoder 1 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades de componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2 (ENCODER, IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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.
Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, 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
Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

231902 <Local>Encoder 1: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231903 <Local>Encoder 1: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

231905 <Local>Encoder 1: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um parâmetro do encoder 1 foi detectado como incorreto.
Eventualmente o tipo de encoder parametrizado não coincide com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- Determinar o número de parâmetro através do valor de falha (r0949).
- Determinar o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = Parâmetro
yyyy = 0:
Não há mais nenhuma informação 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.
Favor iniciar uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação.
Favor selecionar 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:
No encoder SQW a correção Xact1 (p0437.2) somente é permitida em marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela escala linear empregada.
Veja também: p0491
Correção: - 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).

231915 <Local>Encoder 1: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A configuração do encoder 1 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
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.
Correção: Para o valor de advertência = 1:
Não realizar nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de advertência = 419:
Reduzir a resolução fina (p0419).

231916 <Local>Encoder 1: Falha de parametrização.

Valor de mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O parâmetro do encoder 1 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.
Nota:
Esta falha é somente para saída de encoders onde r0404.10 = 1 ou r0404.11 = 1. Isso corresponde para A31905 com encoders onde r0404.10 = 0 e r0404.11 = 0.
Veja também: p0491
Correção: - 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 <Local>Encoder 1: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, número do canal: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro na interpretação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
yyxx hex: yy: Número de canal, xx: Causa do erro
xx = 1: Ruptura de fio ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
xx = 2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
xx = Outros valores:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Veja também: p0491
Correção: - 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).

231940 <Local>Encoder 1: Estado de tensão do fuso com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O estado de tensão do fuso apresenta falhas.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.
Correção: - 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

231999 <Local>Encoder 1: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

232100 <Local>Encoder 2: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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.
Correção: - 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 <Local>Encoder 2: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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).
Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Erro de Amplitude, trilha R

Valor de mensagem: R track: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, 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 -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).

Correção:
- Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do cabo do encoder.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

232110 <Local>Encoder 2: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Erro de transferência no protocolo da comunicação serial entre o encoder e a avaliação do módulo.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível quiescente incorreto nos dados de rede.
Bit 2: Encoder não responde (Não fornece um bit de início dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Reconhecimento de erro de encoder: O encoder não entendeu a tarefa (pedido) ou não pode executá-la.
Bit 5: Erro interno no acionamento serial: Um modo de comando ilegal foi solicitado.
Bit 6: Timeout em leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo é muito longo (ex: > 64 bits).
Bit 9: Overflow de buffer recebido.
Bit 10: Erro de frame quando é lido duplamente.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de sinal de dados na linha durante o circuito de acionamento mono-estável.
Bit 13: Dados de linha incorretos.

Correção: Para Identificação de falha, bit 0 = 1:
- Defeito no encoder. F31111 possível fornecer detalhes adicionais.
Para Identificação de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder.
Para Identificação de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 6 = 1:
- Atualizar o firmware do Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 8 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2).
Para Identificação de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.
Para Identificação de falha, bit 10 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2, p0449).
Para Identificação de falha, bit 11 = 1:
- Verificar a parametrização (p0436).
Para Identificação de falha, bit 12 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.6).
Para Identificação de falha, bit 13 = 1:
- Verificar os dados de linha,

232111 <Local>Encoder 2: Erro interno do encoder absoluto EnDat

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat forneceu bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Iluminação falhou.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Alimentação do encoder com sobretensão.
Bit 4: Alimentação do encoder com subtensão.
Bit 5: Alimentação do encoder com sobrecorrente.
Bit 6: Necessário trocar a bateria.

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 3 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 4 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).

232112 <Local>Encoder 2: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: O encoder enviou 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.
Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

232115 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Valor da 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).
Como nominal 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 < 230 mV (observe a resposta em freqüência do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a o valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensor Modules para resolver (ex.: SMC 10):
O nível do sinal nominal é 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:
Os valores analógicos do erro de amplitude são medidos ao mesmo tempo com a saída de falha de hardware para o sensor module.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude para a raiz de A^2 + B^2 para encoder 2 não estão dentro da tolerância de largura de banda.
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 de sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV a 600 mV (500 mV -25/+20 %).
Os limites de resposta são < 176 mV (observe que a resposta em freqüência do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos do erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Inversão do sinal A/B/R com erro

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, 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 encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.

Correção:
- Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?

Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 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) ou no X23 (CUA32, CU310):
- 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 <Local>Encoder 2: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Para um encoder HTL/TTL, a diferença 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
Correção: - 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 <Local>Encoder 2: Falta tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder 2.
Valor de falha (r0949, interpretar como 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.
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.
Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Verificar as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: Verificar a parametrização (p0404.22).

Para o valor de falha Bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

Para indicação de falha, bit2=1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Troque o encoder ou os cabos do encoder

Para indicação de falha, bit3=1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Troque o encoder ou os cabos do encoder

232121 <Local>Encoder 2: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232122 <Local>Encoder 2: Falta tensão de alimentação interna

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Falha na referência interna de tensão da ASICs para encoder 2.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Erro na tensão de referência.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.
Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

232123 <Local>Encoder 2: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O nível unipolar (AP/AN or BP/BN) para encoder 2 esta fora da tolerância permitida.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
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 and > 3300 mV.
Nota:
O nível do sinal não é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).
Correção: 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 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B.

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 2 excedeu a banda tolerância permitida.
Valor da 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).
Como nominal os níveis de sinal do encoder devem estar dentro da faixa de 375 mV até 600 mV (500 mV -25 % / +20 %).
O limite de resposta é > 750 mV. Esta falha também ocorre se o A/D converter é supercontrolado.
Um nível de sinal 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota para sensors modules para resolvers (ex.: SMC 10):
O nível do sinal nominal é 2900 mV (2.0 Vrms). Os limites de resposta são 3582 mV.
Um nível de sinal 2900 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 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 o sensor module.

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

232126 <Local>Encoder 2: Amplitude AB muito elevado

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 ou |A| + |B|) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, ex. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível do sinal nominal do encoder deve estar na faixa 375 mV a 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 é o cruzamento do zero negativo da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.

Correção: - Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

232129 <Local>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, 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 °).

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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 °

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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).

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
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: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

232136 <Local>Encoder 2: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
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: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)
Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

232137 <Local>Encoder 2: Erro interno na determinação da posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: Substituir o encoder.

232138 <Local>Encoder 2: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da SIEMENS.

Correção: Substituir o encoder.

232150 <Local>Encoder 2: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
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).

Correção: - 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 <Local>Encoder 2: Velocidade do encoder para iniciar A/B muito elevado

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor

Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437

232160 <Local>Encoder 2: Sensor analógico falha canal A.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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).

Correção: 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 <Local>Encoder 2: Sensor analógico falha canal B

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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).
Correção: 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 <Local>Encoder 2: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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.
Correção: 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 <Local>Encoder 2: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - 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 <Local>Encoder 2: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 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).
Correção: - 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 <Local>Encoder 2: Temperatura no encoder avaliado inadmissível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.
Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

232407 <Local>Encoder 2: Limite de função atingida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Encoder 2: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

232411 <Local>Encoder 2: O encoder EnDat indica alarmes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de erro do encoder EnDat contém Bits de alarme definidos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 0: Frequência excedida (rotação muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; a iluminação foi excedida.
Bit 3: Descarregar a bateria.
Bit 4: Ultrapassar o ponto de referência.
Correção: Substituir o encoder.

232412 <Local>Encoder 2: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder envia um valor de bit de erro 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.
Correção: - Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

232414 <Local>Encoder 2: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: C track : %1, D track: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (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 freqüência 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.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 2 excedeu a tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, ex. raiz de A^2 + B^2 (sem sinal 16 bits)
O nível de sinal nominal do encoder deve estar entre 375 mV to 600 mV (500 mV -25/+20 %).
O limite de resposta é < 300 mV (observe a resposta de freqüência do encoder).
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde a um valor numérico 299A hex = 10650 dec.
O ângulo 0 ... FFFF hex corresponde a 0 ... 360 graus na melhor posição. Zero grau é o cruzamento do zero negativo da faixa B.
Nota para Sensors Modules para resolvers (ex.: SMC 10):
O nível do sinal nominal é de 2900 mV (2.0 Vrms). O limite de resposta é < 1414 mV (1.0 Vrms).
Um nível de sinal de 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 ao mesmo tempo que a saída da falha de hardware para o sensor module.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
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
Correção: - 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 <Local>Encoder 2: A pista A ou B está fora da tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: - 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 <Local>Encoder 2: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.

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.

Correção: Para o valor de advertência = 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 <Local>Encoder 2:Pulsos por revolução do encoder de onda quadrada fora da tolerância da largura de banda.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 °).

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).
Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Tensão da bateria, pré-aviso

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Substituir a bateria.

232443 <Local>Encoder 2: Nível de sinal C/D unipolar fora da especificação.

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O nível unipolar (CP/CN or 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 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 sinal não é avaliado a menos que as condições seguintes sejam satisfeitas:
- Sensor Module propriedades disponíveis (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Correção:
- 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 linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

232460 <Local>Encoder 2: Sensor analógico falha canal A.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).

Correção:
Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.

Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).

Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

232461 <Local>Encoder 2: Sensor analógico falha canal B

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
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 ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).

Correção: Para indicação de valor de alarme = 1
- Verifique a tensão de saída do sensor analógico.
Para indicação de valor de alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3:
- Verifique a configuração do limite de alcance e aumentar, se necessário (p4676).

232462 <Local>Encoder 2: Sensor analógico, canal não ativo.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.
Correção:
- Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

232463 <Local>Encoder 2: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: 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 <Local>Encoder 2: Detectada contaminação.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.
Correção:
- Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

232500 <Local>Encoder 2: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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).
Correção: 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 <Local>Encoder 2: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: 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
Correção: 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 <Local>Encoder 2: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.
Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

232503 <Local>Encoder 2: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Correção: 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 <Local>Encoder 2: Teste de efetividade não provê o valor esperado

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Correção: Substituir o encoder.

232800 <Local>Encoder 2: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

232801 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um erro na comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal- de- vida recebido no telegrama não esta ajustado.
Correção: - Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

232802 <Local>Encoder 2: Timeout

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Timeout ocorreu no encoder 2.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
9: Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controle de corrente).
10: Timeout do intervalo médio de tempo.
12: Timeout do intervalo lento de tempo.
999: Timeout ao esperar pelo SYNO (p. ex. um retorno inesperado para o modo acíclico).
Correção: Reduzir a freqüência do controle de corrente.

232804 <Local>Encoder 2: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: 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.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Sensor Module.

232805 <Local>Encoder 2: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
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.
Correção: Substituir módulo.

232806 <Local>Encoder 2: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A inicialização do encoder falhou.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
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.

Bit3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit5: Meia tensão encontrada para trilha de segurança A sem sucesso.
Bit6: Meia tensão encontrada para trilha de segurança B sem sucesso.
Bit7: Meia tensão encontrada para trilha C sem sucesso.
Bit8: Meia tensão encontrada para trilha D sem sucesso.
Bit9: Meia tensão encontrada para trilha R sem sucesso.
Bit10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.

Correção: Confirmar falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação (quitação):
Bit 2 ... 9: Verificar a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verificar o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verificar a pista R, verificar os ajustes no p0404.

232811 <Local>Encoder 2: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
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, p0444 = 0, p0445 = 0.

Correção: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

232812 <Local>Encoder 2: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.

Correção: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

232813 <Local>Encoder 2: Unidade Lógica de hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.

Correção: Substituir o encoder.

232820 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo encoder está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 03 hex:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 04 hex:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 07 hex:
Espera-se um telegrama SYNC, mas não é o caso do telegrama recebido.
xx = 08 hex:
Não é esperado nenhum telegrama SYNC, mas o telegrama recebido é um deles.
xx = 09 hex:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

232835 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo encoder está danificada. Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 21 hex:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

232836 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não pode ser enviado na lista.

Correção: Executar POWER ON

232837 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

Correção: - 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 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante tranferência alternada de dado cíclico.
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

232850 <Local>Encoder 2: Avaliação do encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Erro interno de software no Sensor Module do encoder 2.
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.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 ... 11499: Dados descritivos da EEPROM incorretos.
11500 ... 11899: Dados de calibração da EEPROM incorretos.
11900 ... 11999: Dados de configuração da EEPROM incorretos.
16000: Erro de aplicação de inicialização de encoder DRIVE-CLiQ.
16001: Erro de ALU de inicialização de encoder DRIVE-CLiQ.
16002: Erro de inicialização HISI / SISI de encoder DRIVE-CLiQ.
16003: Erro de inicialização de segurança de encoder DRIVE-CLiQ.
16004: Erro de sistema interno de encoder DRIVE-CLiQ.
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232851 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.

Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o bit de sinal de vida telegrama recebido.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

232860 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e o recebimento do telegrama foi adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro Checksum (Erro CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama está adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo de telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo de telegrama recebido não esta compatível com a lista recebida.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não estão compatíveis e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não estão compatíveis.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo.
xx = 10 hex = 16 dec:
O recebimento do telegrama foi adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915

232885 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
Os nós não enviam e recebem em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
O bit de sinal-de-vida recebido no telegrama não esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de saída no telegrama da lista recebida.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de saída no telegrama da lista enviada.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição da operação cíclica.
Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

232886 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não esta compatível na lista enviada.
Correção: Executar POWER ON

232887 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, 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.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro recebido: O buffer da memória do telegrama contém erros.

xx = 42 hex:
Erro enviado: O buffer da memória do telegrama contém erros.
xx = 43 hex:
Erro enviado: O buffer da memória do telegrama contém erros.
xx = 60 hex:
Resposta recebida com atraso durante o tempo de execução da medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a troca das características de dados muito longo.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de transferência de dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 2) envolvendo a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência alternada de dados cíclicos.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

232896 <Local>Encoder 2 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistentes

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 2: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no Sensor Module para encoder 2 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 pode ser lida em uma descrição recente da Control Unit

Correção:
- Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

232902 <Local>Encoder 2: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção:
- Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232903 <Local>Encoder 2: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção:
- Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

232905 <Local>Encoder 2: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um parâmetro do encoder 2 foi detectado como incorreto.
Eventualmente o tipo de encoder parametrizado não coincide com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- Determinar o número de parâmetro através do valor de falha (r0949).
- Determinar o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = Parâmetro
yyyy = 0:
Não há mais nenhuma informação 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.
Favor iniciar uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação.
Favor selecionar 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:
No encoder SQW a correção Xist1 (p0437.2) somente é permitida em marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela escala linear empregada.

Correção: - 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).

232915 <Local>Encoder 2: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A configuração do encoder 2 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
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.
Correção: Para o valor de advertência = 1:
Não realizar nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de advertência = 419:
Reduzir a resolução fina (p0419).

232916 <Local>Encoder 2: Falha de parametrização

Valor de mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um parâmetro do encoder 2 foi detectado como incorreto.
Se possível o tipo do encoder parametrizado não é compatível com o encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determine o número do parâmetro usado na Identificação de falha (r0949).
- Determine o parâmetro indicado (p0187).
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro
Nota:
A falha só é exibida para encoders com r0404[0].10 = 1 ou r0404.11 = 1. Isto corresponde a A32905 para encoders com r0404[0].10 = 0 e r0404.11 = 0.
Correção: - 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 <Local>Encoder 2: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, número do canal: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na interpretação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
yyxx hex: yy: Número de canal, xx: Causa do erro
xx = 1: Ruptura de fio ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
xx = 2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
xx = Outros valores:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.

Correção: - 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).

232940 <Local>Encoder 2: Estado de tensão do fuso com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O estado de tensão do fuso apresenta falhas.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.

Correção: - 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

232999 <Local>Encoder 2: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module do 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 Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.

Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

233100 <Local>Encoder 3: Distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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.
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Marca zero falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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).
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude, trilha R

Valor de mensagem: R track: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A amplitude da faixa do sinal de referência (faixa R) não esta com a tolerância de largura de banda para encoder 3.
A falha pode ser iniciada quando a faixa de tensão unipolar é excedida ou a amplitude diferencial é iniciada.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex: yyyy = 0, xxxx = Nível do sinal, faixa R (sinal com 16 bits).
Os limiares de resposta dos níveis de sinal unipolar do encoder estão entre < 1400 mV e > 3500 mV.

O nível de sinal diferencial do encoder é < -1600 mV.
O nível de sinal de pico 500 mV corresponde a um valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
O valor analógico do erro de amplitude não é medido ao mesmo tempo com a saída de falha de hardware para o Sensor Module.
A falha pode ser representada entre -32767dec e 32767dec (-770 mV ... 770 mV).
O nível de sinal não é avaliado a menos que as condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis da Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Correção:
- Verificar se a faixa de velocidade, características de freqüência (características de amplitude) no equipamento de medição não pode ser suficiente para a faixa de velocidade.
- Verificar que o cabo do encoder e a blindagem estão fixados corretamente com o EMC.
- Verificar a conexão e contatos do cabo do encoder.
- Verificar se a marca zero esta conectada e o cabo de sinal RP e RN estão conectados corretamente.
- Substituir o cabo do encoder.
- Se a codificação do disco estiver corrompida ou a lâmpada estiver fraca, substituir o encoder.

233110 <Local>Encoder 3: Comunicação serial interrompida

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: Erro de transferência no protocolo da comunicação serial entre o encoder e a avaliação do módulo.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: bit de alarme no protocolo de posição.
Bit 1: Nível quiescente incorreto nos dados de rede.
Bit 2: Encoder não responde (Não fornece um bit de início dentro de 50 ms).
Bit 3: Erro de CRC: O checksum no protocolo do encoder não corresponde aos dados.
Bit 4: Reconhecimento de erro de encoder: O encoder não entendeu a tarefa (pedido) ou não pode executá-la.
Bit 5: Erro interno no acionamento serial: Um modo de comando ilegal foi solicitado.
Bit 6: Timeout em leitura cíclica.
Bit 8: Protocolo é muito longo (ex: > 64 bits).
Bit 9: Overflow de buffer recebido.
Bit 10: Erro de frame quando é lido duplamente.
Bit 11: Erro de paridade.
Bit 12: Erro de sinal de dados na linha durante o circuito de acionamento mono-estável.
Bit 13: Dados de linha incorretos.

Correção:
Para Identificação de falha, bit 0 = 1:
- Defeito no encoder. F31111 possível fornecer detalhes adicionais.

Para Identificação de falha, bit 1 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.

Para Identificação de falha, bit 2 = 1:
- Tipo de encoder incorreto / substituir encoder ou cabo do encoder.

Para Identificação de falha, bit 3 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder.

Para Identificação de falha, bit 4 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.

Para Identificação de falha, bit 5 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.

Para Identificação de falha, bit 6 = 1:
- Atualizar o firmware do Sensor Module.

Para Identificação de falha, bit 8 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2).

Para Identificação de falha, bit 9 = 1:
- EMC / conectar a proteção do cabo, substituir encoder ou cabo do encoder, substituir o Sensor Module.

Para Identificação de falha, bit 10 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.2, p0449).

Para Identificação de falha, bit 11 = 1:
- Verificar a parametrização (p0436).
Para Identificação de falha, bit 12 = 1:
- Verificar a parametrização (p0429.6).
Para Identificação de falha, bit 13 = 1:
- Verificar os dados de linha,

233111 <Local>Encoder 3: Erro interno do encoder absoluto EnDat

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A palavra de erro do encoder EnDat forneceu bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, representação binária):
Bit 0: Iluminação falhou.
Bit 1: Amplitude de sinal muito baixa.
Bit 2: Valor de posição incorreto.
Bit 3: Alimentação do encoder com sobretensão.
Bit 4: Alimentação do encoder com subtensão.
Bit 5: Alimentação do encoder com sobrecorrente.
Bit 6: Necessário trocar a bateria.

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 1 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 2 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 3 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 4 = 1:
Tensão de alimentação de 5 V está com falha.
Ao utilizar um SMC: Verificar o cabo de encaixe entre o encoder e o SMC ou substituir o SMC.
Ao utilizar um motor com DRIVE-CLiQ: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 5 = 1:
O encoder está com defeito. Substituir o encoder, para encoder de motor com conexão DRIVE-CLiQ direta: Substituir o motor.
Para o valor de falha Bit 6 = 1:
É necessário trocar a bateria (somente para encoders com compensação de bateria).

233112 <Local>Encoder 3: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder enviou 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.

Correção: Para a Identificação de falha, bit 0 = 1:
Em caso de um encoder EnDat, F31111 pode fornecer mais detalhes.

233115 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) do encoder 3 excedeu a 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).
Como nominal 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 < 230 mV (observe a resposta em freqüência do encoder) e > 750 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico de 5333 hex = 21299 dec.
Nota para Sensor Modules para Resolvers (ex.: SMC10):
O nível do sinal nominal é 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 de erro de amplitude não é medido ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para Sensor Module.

Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude, monitoração da pista A + B

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A amplitude dos sinais de encoder retificados A e B e a amplitude da raiz de A^2 + B^2 para encoder 3 não esta na tolerância de largura de banda.
Valor da 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).
Como nominal 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 < 176 mV (observe a resposta em freqüência do encoder) e > 955 mV.
Um nível de sinal de 500 mV de valor de pico corresponde ao valor numérico 5333 hex = 21299 dec.
Nota:
Os valores analógicos do erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.

Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Inversão do sinal A/B/R com erro

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, 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 encomenda 6SL3055-0AA00-5CA0 e 6SL3055-0AA00-5CA1), CUA32, CU310 aplica-se o seguinte:
É utilizado um encoder de sinal retangular sem pista R e o monitoramento de pistas (p0405.2 = 1) está ativado.
Correção: - Verificar o encoder/cabo.
- O encoder fornece os sinais e com eles sinais invertidos?
Nota:
No SMC30 (apenas número de encomenda 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) ou no X23 (CUA32, CU310):
- 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 <Local>Encoder 3: Diferença de velocidade fora da tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Para um encoder HTL/TTL, a diferença 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
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Falta tensão de alimentação

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Foi detectada uma falha na tensão de alimentação para o encoder 3.
Valor de falha (r0949, interpretar como 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.
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.

Correção: Para o valor de falha Bit 0 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Verificar as conexões de encaixe do cabo do encoder.
- SMC30: Verificar a parametrização (p0404.22).

Para o valor de falha Bit 1 = 1:
- O cabo de encoder está conectado corretamente?
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder.

Para indicação de falha, bit2=1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Troque o encoder ou os cabos do encoder

Para indicação de falha, bit3=1:
- Cabos do encoder conectados corretamente?
- Troque o encoder ou os cabos do encoder

233121 <Local>Encoder 3: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Durante a determinação do valor atual foi detectado um erro no módulo.
Por causa deste erro deve-se admitir que a determinação de valor atual fornece uma posição aproximada incorreta.
Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233122 <Local>Encoder 3: Falha de tensão de alimentação interna

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Falha na tensão de referência interna do ASICs para encoder 3.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
1: Erro na tensão de referência.
2: Subtensão interna.
3: Sobretensão interna.
Correção: Substituir o motor com DRIVE-CLiQ ou o respectivo Sensor Module.

233123 <Local>Encoder 3: Nível do sinal unipolar A/B fora de tolerância

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, 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).

Correção: 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 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude sobrecontrolado na trilha A ou B

Valor de mensagem: A track: %1, B-track: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude da faixa A ou B para encoder 3 excedeu a tolerância de banda permitida.
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 A/D 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.

Correção:
- Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

233126 <Local>Encoder 3: Amplitude A/B muito alto

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2 or |A| + |B|) para encoder 3 excedeu a tolerância permitida.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, ex. 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 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 da melhor posição. Zero graus é o cruzamento do zero negativo da faixa B.
Nota:
Os valores analógicos de erro de amplitude não são medidos ao mesmo tempo com a saída da falha de hardware para o Sensor Module.

Correção:
- Confira os cabos do encoder e a blindagem de acordo com EMC.
- Substituir o encoder ou o cabo do encoder

233129 <Local>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, 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 °).
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: A marca zero e a posição da sincronização aproximada estão incorretas

Valor de mensagem: Desvio do ângulo elétrico: %1, ângulo mecânico: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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 °
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, 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).
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Falha ao determinar a posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
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: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

233136 <Local>Encoder 3: Erro ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: O encoder DRIVE-CLiQ fornece informação do estado através de bits em um interno estado/falha palavra.
Algum desses bits causa esta falha ser ativada. Outros bits são estados exibidos. A palavra de estado/falha é exibido na Identificação de falha.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit 0: F1 (exibe estado de safety)
Bit 1: F2 (exibe estado de safety)
Bit 2: Iluminação (reservado)
Bit 3: Amplitude do sinal (reservado)
Bit 4: Valor da posição (reservado)
Bit 5: Sobretensão (reservado)
Bit 6: Subtensão (reservado)
Bit 7: Sobrecorrente (reservado)
Bit 8: Bateria (reservado)
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: Multiturn overflow/underflow (--> F3x136, x = 1, 2, 3)
Bit 31: Bateria Multiturn (reservado)

Correção: Substituir o encoder DRIVE-CLiQ

233137 <Local>Encoder 3: Erro interno na determinação da posição

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: Substituir o encoder.

233138 <Local>Encoder 3: Erro interno ao determinar informações de multi-voltas

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A palavra de erro do encoder DRIVE-CLiQ forneceu Bits de erro definidos.
Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Somente para diagnóstico de falhas interno da SIEMENS.
Correção: Substituir o encoder.

233150 <Local>Encoder 3: Inicialização incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: Uma funcionalidade de encoder selecionada no p0404 opera com erro.
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).
Correção:
- 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 <Local>Encoder 3: Velocidade do encoder para inicialização A/B muito elevado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A velocidade do encoder é muito alta durante e enquanto inicializa o sensor
Correção: Reduza a velocidade do encoder adequadamente durante a inicialização.
Se necessário, desative a monitoração (p0437.29).
Veja também: p0437

233160 <Local>Encoder 3: Falha do canal A do sensor analógico.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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).
Correção: 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 <Local>Enconder 3: Falha do canal B do sensor analógico.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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).
Correção: 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 <Local>Encoder 3: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, 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.
Correção: 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 <Local>Encoder 3: Limite de alarme distância da marca zero com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Limite de alarme marca zero falhou

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 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).
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Temperatura inadmissível no encoder avaliado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: ENCODER (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: A avaliação do encoder para um motor com DRIVE-CLiQ detectou uma temperatura inadmissível .
O limite de falha está em 125 °C.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Temperatura de módulo medida em 0.1 °C.
Correção: Reduzir a temperatura ambiente para a conexão DRIVE-CLiQ do motor.

233407 <Local>Encoder 3: Função limite alcançada.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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
Correção: 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 <Local>Encoder 3: Comunicação serial

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMV.
- Verificar os conectores de encaixe.
- Substituir o encoder.

233411 <Local>Encoder 3: O encoder EnDat indica alarmes

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de erro do encoder EnDat contém Bits de alarme definidos.
Valor de advertência (r2124, interpretar como binário):
Bit 0: Frequência excedida (rotação muito alta).
Bit 1: Temperatura excedida.
Bit 2: Reserva de controle; a iluminação foi excedida.
Bit 3: Descarregar a bateria.
Bit 4: Ultrapassar o ponto de referência.
Correção: Substituir o encoder.

233412 <Local>Encoder 3: Erro de bit ligado no protocolo serial

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder envia um valor de bit de erro 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.
Correção: - Executar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Verificar se a distribuição/instalação dos cabos está conforme a EMC.
- Verificar os plugs de conexão.
- Substituir o encoder.

233414 <Local>Encoder 3: Erro de amplitude da pista C ou D (C^2 + D^2)

Valor de mensagem: C track : %1, D track: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A amplitude (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 freqüência 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.
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Alarme de amplitude da pista A ou B (A^2 + B^2)

Valor de mensagem: Amplitude: %1, ângulo: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A amplitude (raiz de A^2 + B^2) para encoder 3 excedeu a tolerância permitida.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyyyxxxx hex:
yyyy = Ângulo
xxxx = Amplitude, ex. 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 300 mV (observe a resposta em freqüência do encoder).
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 da melhor posição. Zero graus é o cruzamento do zero negativo da faixa B.
Nota para Sensors 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 de 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 ao mesmo tempo com a saída de falha de hardware para o Sensor Module.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 3: Diferença de velocidade excedida para cada taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Para um encoder HTL/TTL a diferença de rotação entre dois ciclos de amostragem excedeu o valor indicado em p0492.
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

Correção:
- 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 <Local>Encoder 3: Pista A ou B fora da tolerância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Posição aproximada incorreta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Para sentir o valor atual, um erro foi detectado. Como um resultado deste erro, deve ser assumido que o valor atual fornece um posição incorreta do curso.
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.

Correção: Para o valor de advertência = 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 <Local>Encoder 3: Pulsos por revolução do encoder de onda quadrada fora da tolerância da banda.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.

Correção: - 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 <Local>Encoder 3: A diferença de posição do sensor Hall/pista C/D e pista A/B é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 °).
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Desvio das posições incremental e absoluta é muito grande

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Adaptação de posição do rotor corrigida, desvio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

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.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 3: Pré-alarme de tensão da bateria.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Substituir a bateria.

233443 <Local>Enconder 3: Nível de sinal CD unipolar fora da especificação.

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O nível unipolar (CP/CN ou DP/DN) para encoder 3 esta fora 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 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 de sinal não é avaliado a menos que as seguintes condições sejam satisfeitas:
- Propriedades disponíveis da Sensor Module (r0459.31 = 1).
- Monitoramento ativo (p0437.31 = 1).

Correção:
- 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 linha CP e CN ou DP e DN sejam alternados)?
- Substituir o cabo do encoder.

233460 <Local>Encoder 3: Falha do canal A do sensor analógico.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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).

Correção: Para indicação do valor de alarme = 1:
- Verifique a saída de tensão do sensor analógico.
Para indicação de valor do alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4673).
Para indicação de valor de alarme = 3.
- Verifique o alcance do limite de configuração e aumento se necessário (p4676).

233461 <Local>Enconder 3: Falha do canal B do sensor analógico.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A tensão de entrada do sensor analógico está fora do limite permissível.
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 ajustada em (p4675).
3: O valor absoluto da tensão de entrada excedeu a faixa de limite (p4676).
Correção: Para indicação de valor de alarme = 1
- Verifique a tensão de saída do sensor analógico.
Para indicação de valor de alarme = 2:
- Verificar a tensão da configuração para cada período de encoder (p4675).
Para indicação de valor de alarme = 3:
- Verifique a configuração do limite de alcance e aumentar, se necessário (p4676).

233462 <Local>Encoder 3: Sensor analógico, sem canal ativo.

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Canal A e B não ativada para o sensor analógico.
Correção: - Canal ativo A e/ou canal B (p4670).
- Verifique a configuração do encoder (p0404.17).
Veja também: p4670

233463 <Local>Encoder 3: O valor de posição do sensor analógico excede o valor limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: 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 <Local>Encoder 3: Contaminação detectada.

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: No caso da interface alternativa do sistema de encoder no Sensor Module Cabinet 30 (SMC30), contaminação do encoder é sinalizado via o sinal 0 no terminal X521.7.
Correção: - Verificar as conexões.
- Substitua o enconder ou o cabo do encoder.

233500 <Local>Encoder 3: Acompanhamento de posição área de deslocamento excedida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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).
Correção: 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 <Local>Encoder 3: Acompanhamento de posição, posição fora da janela de tolerância

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: 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
Correção: 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 <Local>Encoder 3: Encoder com transmissão de medição sem sinais válidos

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O encoder com transmissão de medição não disponibiliza mais nenhum sinal válido.
Correção: Deve-se providenciar que todos encoders instalados com transmissão de medição forneçam valores reais válidos durante a operação.

233503 <Local>Encoder 3: O rastreamento de posição não permite ser resetado

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A varredura de posição para medição na redução não pode ser zerada.
Correção: 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 <Local>Encoder 3: Teste de efetividade não fornece o valor esperado

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A palavra de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que tem que ser ajustados.
Identificação de falha (r0949, valor em binário):
Bit x = 1: Teste efetivo x sem sucesso.
Correção: Substituir o encoder.

233800 <Local>Encoder 3: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: SEM
Causa: O encoder do motor detectou pelo menos um erro.
Correção: Realizar a avaliação das demais mensagens atualmente presentes.

233801 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um erro na comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu na Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal- de- vida recebido no telegrama não esta ajustado.
Correção: - Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

233802 <Local>Encoder 3: Timeout

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Timeout ocorreu no encoder 3.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
9: Timeout do intervalo rápido de tempo (ciclo de controle de corrente).
10: Timeout do intervalo médio de tempo.
12: Timeout do intervalo lento de tempo.
999: Timeout ao esperar pelo SYNO, p. ex. um retorno inesperado para o modo acíclico.
Correção: Reduzir a freqüência do controle de corrente.

233804 <Local>Encoder 3: Erro de checksum

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: 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.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Sensor Module.

233805 <Local>Encoder 3: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
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.

Correção: Substituir módulo.

233806 <Local>Encoder 3: Inicialização falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS

Causa: A inicialização do encoder falhou.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
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.
Bit3: Meia tensão encontrada para trilha B sem sucesso.
Bit4: Meia tensão encontrada para entrada de aceleração sem sucesso.
Bit5: Meia tensão encontrada para trilha de segurança A sem sucesso.
Bit6: Meia tensão encontrada para trilha de segurança B sem sucesso.
Bit7: Meia tensão encontrada para trilha C sem sucesso.
Bit8: Meia tensão encontrada para trilha D sem sucesso.
Bit9: Meia tensão encontrada para trilha R sem sucesso.
Bit10: A diferença em meia tensão entre A e B é muito grande (> 0.5V).
Bit11: A diferença em meia tensão entre C e D é muito grande (> 0.5V).
Bit12: A diferença em meia tensão entre a segurança A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit13: A diferença em meia tensão entre A e segurança B é muito grande (> 0.5V).
Bit14: A diferença em meia tensão entre B e segurança A é muito grande (> 0.5V).
Bit15: O desvio-padrão do cálculo de meia tensão é muito grande(> 0.3V).
Bit16: Falha interna - falha na leitura do registro (CAFE).
Bit17: Falha interna - falha na escrita do registro (CAFE).
Bit18: Falha interna - Sem meia tensão disponível.
Bit19: Erro interno - ADC erro de acesso.
Bit20: Erro interno - nenhum zero cruzamento encontrado.
Nota:
Bit 0, 1: Acima de 6SL3055-0AA00-5*A0
Bits 2 ... 20: 6SL3055-0AA00-5*A1 e mais alto.

Correção: Confirmar falha.
No caso da falha não permitir sua confirmação (quitação):
Bit 2 ... 9: Verificar a alimentação da tensão do encoder.
Bit 2 ... 14: Verificar o cabo correspondente.
Bit 15 sem mais nenhum Bit: Verificar a pista R, verificar os ajustes no p0404.

233811 <Local>Encoder 3: Número de série de encoder alterado

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

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, p0444 = 0, p0445 = 0.

Correção: Realizar o ajuste mecânico do encoder. Incorporar o número de série com p0440 = 1.

233812 <Local>Encoder 3: Ciclo ou Timing RX / TX solicitado não é suportado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Correção: Executar o POWER ON para todos os componentes (desligar e ligar).

233813 <Local>Encoder 3: Unidade lógica do hardware falhou

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: BLOQUEIO DE PULSOS
Causa: A word de falha do encoder DRIVE-CLiQ fornece os bits de falha que devem ser configurados.
Identificação de falha (r0949, valor em binária):
Bit 0: ALU watchdog respondeu.
Bit 1: ALU detectou um erro no sinal de vida.
Correção: Substituir o encoder.

233820 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo encoder está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 03 hex:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 04 hex:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.

xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 07 hex:
Espera-se um telegrama SYNC, mas não é o caso do telegrama recebido.
xx = 08 hex:
Não é esperado nenhum telegrama SYNC, mas o telegrama recebido é um deles.
xx = 09 hex:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

233835 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo encoder está danificada. Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 21 hex:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

233836 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido. Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não pode ser enviado na lista.

Correção: Executar POWER ON

233837 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
Correção: - 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 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit do encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante tranferência alternada de dado cíclico.
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

233850 <Local>Encoder 3: Avaliação de encoder, erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Erro interno de software no Sensor Module do encoder 3.
Identificação 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.
10000: A memória OEM do encoder EnDat contém dados que não podem ser interpretados.
11000 ... 11499: Dados descritivos da EEPROM incorreto.
11500 ... 11899: Dados de calibração da EEPROM incorreto.
11900 ... 11999: Dados de configuração da EEPROM incorreto.
16000: Encoder DRIVE-CLiQ erro na inicialização da aplicação.
16001: Encoder DRIVE-CLiQ erro na inicialização ALU.

16002: Encoder DRIVE-CLiQ HISI / SISI erro na inicialização.
16003: Encoder DRIVE-CLiQ erro na inicialização do safety .
16004: Encoder DRIVE-CLiQ erro no sistema interno.

Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233851 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o bit de sinal de vida telegrama recebido.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

233860 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e telegrama recebido adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro Checksum (erro CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido adiantado.
xx = 03 hex = 03 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex = 20 dec:
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
O comprimento do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo do telegrama recebido não é compatível com a lista recebida.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não esta disponível e o telegrama recebido está adiantado.

xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista recebida não esta disponível.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
O bit de erro recebido no telegrama esta ativo.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915

233885 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
Os nós não são enviados e recebidos em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Bit de sinal-de-vida recebido no telegrama não esta ativo e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de saída na lista recebida no telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de saída na lista recebida no telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição da operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

233886 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não é compatível com a lista enviada.

Correção: Executar POWER ON

233887 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, 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.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Receber erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 42 hex:
Enviar erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 43 hex:
Enviar erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 60 hex:
Resposta recebida atrasada durante o tempo de execução da medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a troca das características dos dados muito longo.

Correção:
- 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 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ do Sensor Module (encoder 3) evolvido na Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência de dados cíclicos alternados.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

233896 <Local>Encoder 3 DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, 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.

Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Ocorreu uma falha no Sensor 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.
Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

233902 <Local>Encoder 3: Ocorreu um erro de SPI-Bus

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro na operação do bus SPI interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233903 <Local>Encoder 3: Ocorreu um erro de I2C-BUS

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro na operação do bus I2C interno.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.
Correção: - Trocar o Sensor Module.
- Se necessário, atualizar o Firmware no Sensor Module.
- Contatar a Hotline.

233905 <Local>Encoder 3: Parametrização falha

Valor de mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um parâmetro do encoder 3 foi detectado como incorreto.
Eventualmente o tipo de encoder parametrizado não coincide com o conectado.
O parâmetro afetado pode ser determinado da seguinte maneira:
- Determinar o número de parâmetro através do valor de falha (r0949).
- Determinar o índice de parâmetro (p0187).
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
yyyyxxxx dec: yyyy = Informação adicional, xxxx = Parâmetro
yyyy = 0:
Não há mais nenhuma informação 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. Favor iniciar uma nova identificação de encoder.
yyyy = 3:
No p0400 foi especificado um código para um encoder identificado, mas não foi realizada nenhuma identificação. Favor selecionar 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:
No encoder SQW a correção Xist1 (p0437.2) somente é permitida em marcas zero equidistantes.
yyyy = 8:
A largura de pares de pólos do motor não é suportada pela escala linear empregada.

Correção: - 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).

233915 <Local>Encoder 3: Erro de configuração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A configuração do encoder 3 está incorreta.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
1: A reparametrização entre falha/alarme não é permitida.
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.

Correção: Para o valor de advertência = 1:
Não realizar nenhuma reparametrização entre falha/alarme.
Para o valor de advertência = 419:
Reduzir a resolução fina (p0419).

233916 <Local>Encoder 3: Falha de parametrização

Valor de mensagem: Parametro: %1, informação suplementar: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um parâmetro do encoder 3 foi detectado como incorreto.
Se possível o tipo do encoder parametrizado não é compatível com o encoder conectado.
O parâmetro envolvido pode ser determinado como segue:
- Determine o número do parâmetro usado na Identificação de falha (r0949).
- Determine o parâmetro indicado (p0187).
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Número do parâmetro
Nota:
A falha só é exibida para encoders com r0404.10 = 1 ou r0404.11 = 1. Isto corresponde a A33905 para encoders com r0404.10 = 0 e r0404.11 = 0.
Correção: - 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 <Local>Encoder 3: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: Causa da falha: %1, número do canal: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro na interpretação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
yyxx hex: yy: Número de canal, xx: Causa do erro
xx = 1: Ruptura de fio ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
xx = 2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R < 50 Ohm).
xx = Outros valores:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: - 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).

233940 <Local>Encoder 3: Estado de tensão do fuso com falha

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O estado de tensão do fuso apresenta falhas.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Nível de sinal do sensor S1.
Nota:
Um nível de sinal de 500 mV corresponde ao valor numérico de 500 dec.
Correção: - 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

233999 <Local>Encoder 3: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um alarme ocorreu no Sensor Module do 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 Control Unit.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Número do alarme.
Nota:
Se necessário, a importância deste novo alarme pode ser lida em uma descrição mais recente da Control Unit.
Correção: - Substituir o Firmware do Sensor Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

234207 <Local>VSM: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
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 = 2 para sensor KTY ou p3665 = 1 para sensor PTC).
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
yyxxxx dec:
yy: Número componente que detectou a falha.
Correção: - Verificar o ventilador.
- Baixar potência.

234211 <Local>VSM: Temperatura, limite de alarme ultrapassado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura (r3666) medida com o Voltage Sensing Module (VSM) excedeu o valor limite (p3667).
Valor de alarme (r2124, representação decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o número de componente do VSM onde ocorreu o erro.
Correção: - Verificar o ventilador.
- Baixar potência.

234800 <Local>VSM: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: SEM
Causa: O Voltage Sensing Module (VSM) detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

234801 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal-de-vida recebido no telegrama não está ativo.
Correção: - confira a conexão DRIVE-CLiQ.
- substitua o Voltage Sensing Module (VSM).

234802 <Local>VSM: Timeout

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Timeout ocorreu no Voltage Sensing Module.
Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234803 <Local>VSM: Teste de memória

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Ocorreu um erro no teste de memória no Voltage Sensing Module.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Voltage Sensing Module.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234804 <Local>VSM: CRC

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a leitura da memória de programa no Voltage Sensing Module (VSM) ocorreu um erro de checksum.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module.

234805 <Local>VSM: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: 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.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).

234806 <Local>VSM: Inicialização

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Durante a inicialização ocorreu um erro no Voltage Sensing Module (VSM).
Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234807 <Local>VSM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro de timeout do controle de seqüência no Voltage Sensing Module (VSM).
Correção: Substituir o Voltage Sensing Module.

234820 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo Voltage Sensing Module está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 03 hex:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 04 hex:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.

xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 07 hex:
Espera-se um telegrama SYNC, mas não é o caso do telegrama recebido.
xx = 08 hex:
Não é esperado nenhum telegrama SYNC, mas o telegrama recebido é um deles.
xx = 09 hex:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

234835 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo Voltage Sensing Module está danificada. Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 21 hex:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.

234836 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM). Dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo do telegrama não é compatível com a lista enviada.

Correção: Executar POWER ON

234837 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

Correção: - 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 <Local>VSM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Ocorreu um erro na comunicação DRIVE-CLiQ na Control Unit do Voltage Sensing Module (VSM).
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro na sincronização durante a transferência de dados cíclicos alternado.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

234850 <Local>VSM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: 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.

Correção: - Substituir o Voltage Sensing Module (VSM).
- Se necessário, atualizar o Firmware no Voltage Sensing Module.
- Contatar a Hotline.

234851 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Voltage Sensing Module (VSM) com a Control Unit está danificada.
O sinal de vida para a Control Unit não foi colocado pelo componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o Bit de sinal de vida no telegrama recebido.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

234860 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Voltage Sensing Module (VSM) com a Control Unit está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro de checksum (erro de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 03 hex = 03 dez:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 14 hex = 20 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recebimento não coincide e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recepção não coincide.

xx = 19 hex = 25 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915

234885 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Voltage Sensing Module (VSM) com a Control Unit está danificada.
Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 1A hex = 26 dec:
Não foi definido o Bit de sinal de vida no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex = 34 dec:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição para o modo cíclico.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

234886 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Voltage Sensing Module (VSM) com a Control Unit está danificada.
Os dados não puderam ser enviados.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 41 hex:
O tipo de telegrama não coincide com a lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

234887 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrado falha no componente DRIVE-CLiQ (Voltage Sensing Module) envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Receber erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 42 hex:
Enviar erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 43 hex:
Enviar erro: A memória buffer do telegrama contém erros.
xx = 60 hex:
Resposta recebida atrasada durante o tempo de execução da medição.
xx = 61 hex:
Tempo para começar a troca das características dos dados muito longo.

Correção: - 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 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Erro na transferência de dados cíclicos alternados

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: NENHUM (OFF1, OFF2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Voltage Sensing Module (VSM) com a Control Unit está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0B hex:
Erro de sincronização na transmissão de dados cíclica alternada.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

234896 <Local>VSM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

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.

Correção: - 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 <Local>VSM: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu uma falha no Sensor 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.

Correção: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

234903 <Local>VSM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do módulo interno Bus I2C.

Correção: Troque o Voltage Sensing Module (VSM).

234904 <Local>VSM: EEPROM

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.

Correção: Troque o Voltage Sensing Module (VSM).

234905 <Local>VSM: Acesso do parâmetro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A Control Unit tentou gravar um valor de parâmetro não permitido no Voltage Sensing Module (VSM).

Correção: - 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 <Local>VSM: Falha do sensor de temperatura

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

234999 <Local>VSM: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: - Substituir o Firmware do Voltage Sensing Module por um de versão mais antiga (r0148).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

235000 <Local>TM54F: Tempo de amostragem inválido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

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.

Correção: Corrigir tempo de amostragem (p. ex. configurar o tempo de amostragem válido sugerido).
Veja também: p10000

235001 <Local>TM54F: Valor de parâmetro inválido

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: O valor especificado é inválido.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
Número de parâmetro com o valor inválido.
Correção: Corrigir valor do parâmetro.

235002 <Local>TM54F: Modo de colocação em funcionamento não é possível

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A ativação do modo de colocação em funcionamento foi rejeitado, pois não existe pelo menos um cancelamento de pulso para o acionamento pertencente ao TM54F.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número de drive object do primeiro acionamento encontrado sem cancelamento de pulsos.
Correção: Configurar um cancelamento de pulsos no acionamento indicado no valor de falha.

235003 <Local>TM54F: É requerido o reconhecimento na Control Unit

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
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.
Correção: Fazer reconhecimento da falha na Control Unit.

235011 <Local>TM54F: Atribuição de número de drive object inválida

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
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.
Correção: Corrigir a atribuição dos números de drive object.
Veja também: p10010

235012 <Local>TM54F: Parada de teste ativa

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A parada de teste para o Terminal Module 54F (TM54F) está sendo executada neste momento.
Nota:
Se ocorrer uma falha durante a parada de teste, será emitido o F35013.

Correção: O alarme desaparece automaticamente depois da conclusão realizada com sucesso ou o cancelamento (em caso de erro) da parada de teste.

235013 <Local>TM54F: Parada de teste com erro

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Foi detectado um erro durante a execução da parada de teste 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.

Correção: 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. Neste caso devem ser verificados 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.

235014 <Local>TM54F: Parada de teste necessária

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa:
- Depois de ligar o acionamento ainda não foi executada nenhuma parada de teste.
- Após uma colocação em funcionamento é necessário executar uma nova parada de teste.
- O tempo de execução da dinamização forçada (parada de teste) expirou (p10003).

Correção: Ativar a parada de teste (BI: p10007).

235015 <Local>TM54F: Motor Module substituído ou configuração inconsistente

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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 foi trocado (p. ex. substituição de hardware em caso de peça de reposição).
- A parametrização do TM54F (p10010) é inconsistente para a quantidade de eixos, os quais ativaram funções de monitoramento de movimento independentes de acionamento com o TM54F.
- Um acionamento ativado não possui comunicação através do DRIVE-CLiQ.

Valor de falha (r0949, 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: Motor Module substituído ou o cabo DRIVE-CLiQ de um Motor Module não está conectado.
Bit 8 = 1: O Motor Module do acionamento 1 foi substituído ou não se comunica.
...
Bit 13 = 1: O Motor Module do acionamento 6 foi substituído ou não se comunica.
Nota:
Com falha presente não haverá habilitação para nenhum acionamento mencionado no valor de falha que opera funções de monitoramento de movimentos integradas no acionamento com o TM54F.
Para o valor de falha = 0:
O número de drive objects indicado no p10010 é diferente do número de acionamentos que possuem funções de monitoramento de movimento habilitados e independentes de acionamento.
Veja também: p10010

Correção: Verificar se em todos drive objects indicados no p10010 foram liberados os monitoramentos de movimento integrados no acionamento com o TM54F (p9601).
Nota:
Se um acionamento foi desativado e ativado sem antes ser estabelecida a ligação DRIVE-CLiQ, então também aparecerá este aviso/alarme.
Executar os seguintes passos numa substituição de Motor 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).

235016 <Local>TM54F: Comunicação de dados úteis com o acionamento não foi estabelecida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A comunicação cíclica de dados úteis dentro do Terminal Module 54F (TM54F) ainda não está ativa.
Esta mensagem é dada após a inicialização do TM54F Master e do TM54F Slave e é automaticamente apagada após o estabelecimento da comunicação.
Se um acionamento não se comunica com o TM54F, então nenhum dos acionamentos parametrizados no p10010 será liberado.

Correção: Executar os seguintes passos durante a substituição de um Motor Module:
- Inicializar a função de cópia para Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

Sempre aplica-se o seguinte:
- Controlar se em todos drive objectss indicados no p10010 foram liberadas as monitorações de movimentos integradas de acionamento com o TM54F (p9601).
- Verificar se a falha F35150 está presente e, se necessário, eliminar a causa da falha.

Veja também: r10055

235040 <Local>TM54F: Subtensão 24 V

Valor de mensagem: Causa da falha: %1 bin

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

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.

Correção: - confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.
- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235043 <Local>TM54F: Sobretensão 24 V

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

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.

Correção: - confira a fonte 24V DC de alimentação do TM54F.
- faça o reconhecimento seguro (p10006).

235051 <Local>TM54F: Defeito em um canal de monitoração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: O Terminal Module 54F (TM54F) detectou um erro na comparação cruzada de dados entre os dois canais de controle.
Como reação de erro os terminais de entrada a prova de erros são transferidos aos 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 da comparação cruzada, o qual gerou o erro.
bb = 00 hex: p10000
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: Parada de teste interna p10041
bb = 1C hex: Parada de teste interna p10046
bb = 1D ... 1F hex: Parada de teste interna p10017, p10002, p10000
bb = 20 ... 2A hex: Parada de teste interna p10040, p10046, p10047
bb = 2B hex: Parada de teste, inicialização
bb = 2C hex: Inicialização, cálculo de entradas/saídas
bb = 2D ... 45 hex: Dados internos para cálculo de saída p10042 ... p10045
bb = 46 ... 63 hex: Dados para cálculo do grupo de acionamento 1
bb = 64 ... 81 hex: Dados para cálculo do grupo de acionamento 2
bb = 82 ... 9F hex: Dados para cálculo do grupo de acionamento 3
bb = A0 ... BD hex: Dados para cálculo do grupo de acionamento 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: p10030
bb = C2 hex: p10031
bb = C3 ... CA hex: Novos dados para cálculo dos grupos de acionamento
cc: Índice do dado de comparação cruzada, o qual gerou o erro.

Correção: Os seguintes passos devem ser executados no TM54F:
- Ativar o modo de colocação em funcionamento Safety (p0010 = 95).
- Inicializar a função de cópia para parâmetro SI (p9700 = 57 hex).
- Confirmar a alteração total de dados (p9701 = AC hex).
- Encerrar o modo de colocação em funcionamento Safety (p0010 = 0).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar reconhecimento seguro (p10006).

No caso de erro interno de software (aaaa maior que zero):
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235052 <Local>TM54F: Erro interno de hardware

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

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.

Correção:
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMC.
- Atualizar o firmware no TM54F para uma recente versão.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235053 <Local>TM54F: Temperatura, limite de falha ultrapassado

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
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.
Correção: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235054 <Local>TM54F: Alarme de temperatura excedeu o limite

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura medida usando o sensor de temperatura no TM54F excedeu o valor limite para iniciar este alarme.
Correção: - Permitir que o TM54F resfrie.
- Execute o reconhecimento seguro (p10006).

235075 <Local>TM54F: Falha durante comunicação interna

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro interno de comunicação no Terminal Module 54F (TM54F).
Este alarme também pode ocorrer se o TM54F existir e nenhuma função de Safety tenha sido parametrizada.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Somente para diagnóstico interno da Siemens.
Correção: Para erros de comunicação interna:
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.
Se TM54F existir e nenhuma função de Safety tiver sido parametrizada:
- Não é necessário. O alarme desaparece automaticamente apos a função de Safety ter sido parametrizada.

235080 <Local>TM54F: Erro de checksum de parâmetros seguros

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: O checksum atual calculado e registrado no r10004 através dos parâmetros relevantes à segurança não coincide com o checksum nominal salvo no p10005 na última aprovação da máquina.
Valor de falha (r0949, valor em decimal):
1: Erro de checksum em parâmetros SI funcionais.
2: Erro de checksum nos parâmetros SI para atribuição de componentes.

Correção:
- Controlar os parâmetros relevantes à segurança e corrigir se necessário.
- Ajustar checksum nominal para checksum real.
- Confirmar a substituição de hardware
- Executar POWER ON.
- Executar teste de aprovação.

235081 <Local>TM54F: Sinal estático "1" no F-DI para reconhecimento de segurança

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: Passar a entrada digital à prova de erros (F-DI) para o sinal 0 lógico (p10006).
Nota:
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)

235150 <Local>TM54F: Falha de comunicação

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

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.
Valor de falha (r0949, representação hexadecimal):
Somente para diagnóstico de erros interno da Siemens.

Correção: Executar os seguintes passos durante a substituição de um Motor Module:
- Inicializar a função de cópia para Node-Identifier no TM54F (p9700 = 1D hex).
- Confirmar Hardware-CRC no TM54F (p9701 = EC hex).
- Salvar todos os parâmetros (p0977 = 1).
- Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).

Sempre aplica-se o seguinte:
- Controlar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Atualizar o software no TM54F.
- Contatar a Hotline.
- Substituir o TM54F.

235151 <Local>TM54F: Erro de discrepância

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

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.
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 o software 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.

Correção: Inspecionar a fiação da respectiva F-DI (problemas de contato).
Os erros por discrepância das entradas digitais à prova de erros (F-DI) somente podem ser confirmados totalmente se for executada uma confirmação segura após a eliminação da causa da falha (veja o p10006). Enquanto a confirmação segura não for executada, a respectiva F-DI persistirá internamente em estado seguro.

Em processos de manobra cíclicos nas entradas digitais à prova de erros (F-DI), eventualmente, o tempo de discrepância deverá ser adaptado à frequência de comutação.
Se a duração do período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do p10002, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:
p10002 < (tp / 2) - td (o tempo de discrepância deve ser menor que a metade da duração de período menos o tempo de discrepância real)
p10002 >= p10000 (o tempo de discrepância deve ser pelo menos igual ao p10000)
p10002 > td (o tempo de discrepância deve ser maior que o tempo de discrepância real de comutação)
td = Possível tempo de discrepância real em ms, que pode ocorrer em um processo de manobra. Este deve equivaler pelo menos a 1 tempo de amostragem SI (veja o p10000).
tp: Duração de período de um processo de manobra em ms.

Em processos de manobra cíclicos e com a estabilização (p10017) ativada o tempo de discrepância é pré-definido diretamente pelo tempo de estabilização.
Se a duração de período de um pulso de ativação cíclico for um valor dobrado do tempo de estabilização, então deve-se verificar as seguintes fórmulas:
p10002 < p10017 + 1ms - td
p10002 > td
p10002 >= p10000
Exemplo:
Com um tempo de amostragem SI de 12 ms e uma frequência de comutação de 110 ms (p10017 = 0) o tempo de discrepância pode ser configurado no máximo pelas seguintes condições:
p10002 <= 110/2 ms - 12 ms = 43 ms --> Como resultado temos o p10002 arredondado <= 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.
F-DI: Failsafe Digital Input (entrada digital à prova de erros)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

235152 <Local>TM54F: Erro de software interno

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM54F_MA, TM54F_SL

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 à prova de erros)
F-DO: Failsafe Digital Output (saída digital à prova de erros)

Correção: 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 <Local>TM: Dados de calibração

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Nos dados de calibração do Terminal Module foi detectado um erro.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
A posição da milhar e a posição da dezena de milhar indica o ID de componente do Terminal Module onde foi detectado o erro.
A posição da milhar indica se a entrada analógica 0 (= 0) ou a saída analógica 1 (= 1) foi envolvida.
A posição da dezena de milhar indica o tipo de erro:
0: Nenhum dado de calibração disponível.
1: Offset muito grande (> 100 mV).
As posições da dezena e da unidade indicam o número da respectiva entrada.

Correção: Desligar e religar o dispositivo.
Se o erro ainda persistir, substituir o módulo.

235207 <Local>TM: Excedeu limite para alarme/falha de temperatura do canal 1

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Na interpretação de temperatura através do Terminal Module (TM) foi preenchida pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha:
- Limite de advertência excedeu além do estágio de tempo configurado (p4102[0], p4103[0]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[1]).

Nota:
Para o PTC 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.
A temperatura medida é indicada na saída de conector r4105[0].
Esta falha também é disparada se a interpretação de temperatura foi ativada (p4100[0] = 2 para o sensor KTY84, p4100[0] = 1 para o sensor PTC ou p4100[0] = 4 para a versão bimetal (apenas no TM120)).
Atenção:
Esta falha somente provoca o desligamento do acionamento se pelo menos existir uma interligação BICO entre o acionamento e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor de temperatura no momento do disparo (multiplicado por 10).

Correção: - Resfriar o sensor de temperatura abaixo do p4102[1] - histerese (5 K).
- Se necessário, configurar a reação de falha para NENHUMA (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235208 <Local>TM: Limite do alarme/mensagem de temperatura do canal 2 foi excedido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Na interpretação de temperatura através do Terminal Module 120 (TM120) foi preenchida pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha:
- Limite de advertência excedeu além do estágio de tempo configurado (p4102[2], p4103[1]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[3]).
Nota:
Para o PTC 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.
A temperatura medida é indicada na saída de conector r4105[1].
Esta falha também é disparada se a interpretação de temperatura foi ativada (p4100[1] = 2 para o sensor KTY84, p4100[1] = 1 para o sensor PTC ou p4100[1] = 4 para a versão bimetal).
Atenção:
Esta falha somente provoca o desligamento do acionamento se pelo menos existir uma interligação BICO entre o acionamento e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor de temperatura no momento do disparo (multiplicado por 10).

Correção: - Resfriar o sensor de temperatura abaixo do p4102[3] - histerese (5 K).
- Se necessário, configurar a reação de falha para NENHUMA (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235209 <Local>TM: Limite do alarme/mensagem de temperatura do canal 3 foi excedido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Na interpretação de temperatura através do Terminal Module 120 (TM120) foi preenchida pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha:
- Limite de advertência excedeu além do estágio de tempo configurado (p4102[4], p4103[2]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[5]).
Nota:
Para o PTC 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.
A temperatura medida é indicada na saída de conector r4105[2].
Esta falha também é disparada se a interpretação de temperatura foi ativada (p4100[2] = 2 para o sensor KTY84, p4100[2] = 1 para o sensor PTC ou p4100[2] = 4 para a versão bimetal).
Atenção:
Esta falha somente provoca o desligamento do acionamento se pelo menos existir uma interligação BICO entre o acionamento e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor de temperatura no momento do disparo (multiplicado por 10).

Correção: - Resfriar o sensor de temperatura abaixo do p4102[5] - histerese (5 K).
- Se necessário, configurar a reação de falha para NENHUMA (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235210 <Local>TM: Limite do alarme/mensagem de temperatura do canal 4 foi excedido

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: OFF2 (NENHUM, OFF1, OFF3)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Na interpretação de temperatura através do Terminal Module 120 (TM120) foi preenchida pelo menos uma das seguintes condições para disparar esta falha:
- Limite de advertência excedeu além do estágio de tempo configurado (p4102[6], p4103[3]).
ou
- Limite de falha excedido (p4102[7]).
Nota:
Para o PTC 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.
A temperatura medida é indicada na saída de conector r4105[3].
Esta falha também é disparada se a interpretação de temperatura foi ativada (p4100[3] = 2 para o sensor KTY84, p4100[3] = 1 para o sensor PTC ou p4100[3] = 4 para a versão bimetal).
Atenção:
Esta falha somente provoca o desligamento do acionamento se pelo menos existir uma interligação BICO entre o acionamento e o Terminal Module.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Valor de temperatura no momento do disparo (multiplicado por 10).

Correção: - Resfriar o sensor de temperatura abaixo do p4102[7] - histerese (5 K).
- Se necessário, configurar a reação de falha para NENHUMA (p2100, p2101).
Veja também: p4102

235211 <Local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 1

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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 PTC 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.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Valor de temperatura no momento do disparo (multiplicado por 10).

Correção: Resfriar o sensor de temperatura abaixo do p4102[0] - histerese (5 K).
Veja também: p4102

235212 <Local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 2

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura medida (r4105[1]) com a determinação de temperatura do Terminal Module 120 (TM120) excedeu o valor limite para ativar este aviso/alarme (p4102[2]).
Nota:
Para o PTC 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.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Valor de temperatura no momento do disparo (multiplicado por 10).

Correção: Resfriar o sensor de temperatura abaixo do p4102[2] - histerese (5 K).
Veja também: p4102

235213 <Local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 3

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura medida (r4105[2]) com a determinação de temperatura do Terminal Module 120 (TM120) excedeu o valor limite para ativar este aviso/alarme (p4102[4]).
Nota:
Para o PTC 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.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Valor de temperatura no momento do disparo (multiplicado por 10).

Correção: Resfriar o sensor de temperatura abaixo do p4102[4] - histerese (5 K).
Veja também: p4102

235214 <Local>TM: Excedeu limite para alarme de temperatura do canal 4

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura medida (r4105[3]) com a determinação de temperatura do Terminal Module 120 (TM120) excedeu o valor limite para ativar este aviso/alarme (p4102[6]).
Nota:
Para o PTC 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.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Valor de temperatura no momento do disparo (multiplicado por 10).

Correção: Resfriar o sensor de temperatura abaixo do p4102[6] - histerese (5 K).
Veja também: p4102

235230 <Local>TM: Hardware com falha

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: Servo: NENHUM
Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

Reconhecimento: POWER ON

Causa: O Terminal Module (TM) utilizado acusou falhas internas.
Sinais deste módulo não devem ser avaliados, pois provavelmente estão incorretos.

Correção: Se necessário, substituir o Terminal Module.

235233 <Local>O componente DRIVE-CLiQ não suporta a função

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Uma função requerida pelo Control Unit não é suportada pelo componente DRIVE-CLiQ.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
1:Terminal Module 31 não suporta a função "Temporizador para avaliação de temperatura" (X522.7/8, p4103 > 0.000).

Correção: Para o valor de falha = 1:
- Desativar o estágio de 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 encomenda 6SL3055-0AA00-3AA1, versão de Firmware 2.6 ou mais recente).
Veja também: p4103

235800 <Local>TM: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)
Reconhecimento: SEM
Causa: O Terminal Module detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

235801 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Um erro da comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module ao encoder envolvido.
Valor do alarme (r2124, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal de vida no telegrama recebido não está acionado.
Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
Veja também: p9916

235802 <Local>TM: Timeout

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Timeout ocorreu no Terminal Module.
Correção: Trocar o Terminal Module.

235803 <Local>TM: Teste de memória

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um erro no teste de memória no Terminal Module.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o Terminal Module.
- Trocar o Terminal Module.

235804 <Local>TM: CRC

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module.

235805 <Local>TM: Checksum EPROM incorreto

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: - Verificar se a temperatura ambiente permitida é atendida para o componente.
- Trocar o Terminal Module 31 (TM31).

235807 <Local>TM: Monitoração de tempo no controle de seqüência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Erro de timeout do controle de seqüência no Terminal Module.
Correção: Trocar o Terminal Module.

235820 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo Terminal Module está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 01 hex:
Erro CRC.
xx = 02 hex:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.

xx = 03 hex:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 04 hex:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 07 hex:
Espera-se um telegrama SYNC, mas não é o caso do telegrama recebido.
xx = 08 hex:
Não é esperado nenhum telegrama SYNC, mas o telegrama recebido é um deles.
xx = 09 hex:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

235835 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o respectivo Terminal Module está danificada. Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 21 hex:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

235836 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro da comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module ao encoder envolvido. Os dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
O tipo do telegrama não corresponde à lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

235837 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

Correção: - 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 <Local>TM DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro da comunicação DRIVE-CLiQ ocorreu do Terminal Module (TM) encoder envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro de sincronização durante transferência de dados cíclicos alternadas.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

235850 <Local>TM: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: Servo: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Infeed: OFF1 (NENHUM, OFF2)

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.

Correção: - Trocar o Terminal Module (TM).
- Se necessário, atualizar o Firmware no Terminal Module.
- Contatar a Hotline.

235851 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Terminal Module (TM) com a Control Unit está danificada.
O sinal de vida para a Control Unit não foi colocado pelo componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o Bit de sinal de vida no telegrama recebido.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

235860 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Terminal Module (TM) com a Control Unit está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro CRC e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro de checksum (erro de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 02 hex = 02 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 03 hex = 03 dez:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 14 hex = 20 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 04 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 05 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recebimento não coincide e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 06 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 19 hex = 25 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 09 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915

235885 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Terminal Module (TM) com a Control Unit está danificada.
Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 1A hex = 26 dec:
Não foi definido o Bit de sinal de vida no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex = 34 dec:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição para o modo cíclico.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

235886 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Terminal Module (TM) com a Control Unit está danificada.
Os dados não puderam ser enviados.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 41 hex:
O tipo de telegrama não coincide com a lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

235887 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLIQ (Módulo Terminal) envolvido.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
yyxx hex: yy = número componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro de recebimento: A memória buffer de telegrama contém um erro.
xx = 42 hex:
Erro de envio: A memória buffer de telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro de envio: A memória buffer de telegrama contém um erro.
xx = 60 hex:
A resposta recebida muito atrasada durante a medição do tempo de execução.
xx = 61 hex:
Muito tempo para troca de dados característicos.

Correção:
- 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 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Alternando os dados cíclicos transferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: OFF1 (OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do respectivo Terminal Module (TM) com a Control Unit está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0B hex:
Erro de sincronização na transmissão de dados cíclica alternada.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

235896 <Local>TM DRIVE-CLiQ (CU): Propriedades do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: Servo: OFF2 (IASC/FREIODC, NENHUM, OFF1, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: OFF2 (NENHUM, OFF1)

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.

Correção:
- 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 <Local>TM: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

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.

Correção: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

235903 <Local>TM: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar através do Bus I2C interno do Terminal Module.

Correção: Trocar o Terminal Module.

235904 <Local>TM: EEPROM

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro ao acessar a memória não flutuante do Terminal Module.

Correção: Trocar o Terminal Module.

235905 <Local>TM: Acesso do parâmetro

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A Control Unit tentou escrever um valor ilegal no parâmetro do Terminal Module (TM).

Correção: - 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 <Local>TM: Falta alimentação de tensão de 24 V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: Verificação dos terminais para a alimentação de tensão (L1+, L2+, L3+, M ou +24 V_1 no TM41).

235907 <Local>TM: Inicialização de hardware falhou

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: Executar POWER ON

235910 <Local>TM: Sobretemperatura no módulo

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura no módulo excedeu o limite mais alto permitido.

Correção: - Reduzir a temperatura ambiente.
- Substituir o Terminal Module.

235911 <Local>TM: Operação sincronizada com o ciclo, falha de sinal de vida

Valor de mensagem: -

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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.

Correção: - 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 <Local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 1.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235921 <Local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 2

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235922 <Local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 3.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235923 <Local>TM: Falha do sensor de temperatura do canal 4.

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um erro na avaliação do sensor de temperatura.
Valor de advertência (r2124, representação decimal):
1: Fio interrompido ou sensor desconectado (KTY: R > 1630 Ohm).
2: Resistência medida muito baixa (PTC: R < 20 Ohm, KTY: R > 50 Ohm).

Correção: - Verificar se o sensor se está conectado corretamente.
- Substituir o sensor.

235999 <Local>TM: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120, TM54F_MA, TM54F_SL

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

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

Correção: - Substituir o Firmware do Terminal Module por um de versão mais antiga (r0158).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

236207 <Local>Hub: Sobre temperatura no componente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Temperatura do DRIVE-CLIQ Hub módulo ultrapassou o limiar.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0.1 °C de resolução.

Correção: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236211 <Local>Hub: Alarme de sobre temperatura no componente

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Temperatura do DRIVE-CLIQ Hub módulo ultrapassou o limiar de alarme.
Falta valor (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de 0.1 °C de resolução.

Correção: - Confira a temperatura ambiente no local de instalação do componente.
- Substitua o componente envolvido.

236214 <Local>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Fornecimento de energia 24V no módulo DRIVE-CLiQ Hub ultrapassou o limiar de falha.
Falta valor (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.

Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236216 <Local>Hub: Falha de sobre tensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Fornecimento de energia 24V no módulo DRIVE-CLiQ Hub ultrapassou o limiar de falha.
Valor da falha (r0949, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.

Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236217 <Local>Hub: Alarme de sobretensão na fonte de 24V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Fornecimento de energia 24V no módulo DRIVE-CLiQ Hub ultrapassou o limiar de falha.
Valor de alarme (r2124, valor em decimal):
Tensão atual de funcionamento de resolução de 0.1 °C.

Correção: - confira a fonte de tensão do componenente envolvido.
- substitua o componente envolvido.

236800 <Local>Hub: grupo de sinais

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: SEM
Causa: O Módulo Hub DRIVE-CLiQ detectou pelo menos uma falha.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

236801 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada.
Valor da falha (r2124, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
O bit de sinal de vida recebido do telegrama não esta ligado.
Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
Veja também: p9916

236802 <Local>Hub: Estouro na taxa de amostragem

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: Servo: NENHUM
Infeed: OFF2 (NENHUM)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
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
Correção: - Reduzir a atual freqüência do controlador.
- Realizar um POWER ON (power off/on) para todos os componentes.
- Atualizr o firmware para uma versão posterior.
- Contactar o Hotline.

236804 <Local>Hub: Erro de Checksun

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: Durante a leitura da memória de programa no DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet (DMC) ocorreu um erro de checksum.
Valor da falha (r2124, valor em hexadecimal):
Diferença entre o checksum com POWER ON e o atual checksum.

Correção: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLIQ Hub Módulo.

236805 <Local>Hub: Checksum de EEPROM incorreto

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Os dados internos do parametro do DRIVE-CLIQ Hub módulo estão incorretos.
Valor da falha (r2124, valor em hexadecimal):
01: EEPROM erro de acesso.
02:Muitos blocos na EEPROM.

Correção: Verificar se a temperatura ambiente admissível para o componente é suportado.
Substitua DRIVE-CLIQ Hub Módulo.

236820 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Modulo está danificada.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 01 hex = 1 dec:
Checksum error (CRC error).
xx = 02 hex = 2 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no byte de comprimento ou na lista de recepção.
xx = 03 hex = 3 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no byte de comprimento ou na lista de recepção.
xx = 04 hex = 4 dec:
O comprimento do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 05 hex = 5 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 06 hex = 6 dec:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não confere.
xx = 07 hex = 7 dec:
Um telegrama SYNC é esperado - mas o telegrama recebido não é um SYNC.
xx = 08 hex = 8 dec:
Não é esperado nenhum telegrama SYNC, mas o telegrama recebido é um SYNC.
xx = 09 hex = 9 dec:
Bit de erro definido no telegrama recebido.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido bem antecipado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

236835 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module. O nó não pode enviar e receber em sincronismo.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo esgotado no recebimento da lista de telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo esgotado no envio da lista de telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

236836 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Erro ao enviar dados para DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module. Dados não pode ser enviados.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex = 65 dec:
Tipo de telegrama não corresponde enviado na lista.

Correção: Executar POWER ON

236837 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLiQ. Falha hardware não pode ser excluído.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex = 32 dec:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Recebimento error: O telegrama buffer memory contém um erro.
xx = 42 hex = 66 dec:
Envio erro: O telegrama buffer memory contém um erro.
xx = 43 hex = 67 dec:
Envio erro: O telegrama buffer memory contém um erro.

Correção: - 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 <Local>Hub DRIVE-CLiQ: Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module está danificada.
Valor da falha (r0949, representação hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex = 11 dec:
Erro de sincronismo durante transferência de dados de ciclos alternados.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

236851 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo DRIVE-CLiQ Hub Module Cabinet (DMC) está danificada.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex = 10 dec:
O bit de sinal de vida recebido pelo telegrama não esta ligado.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

236860 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do módulo DRIVE-CLiQ Hub da Control Unit.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro de checksum (erro de CRC) e telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro de checksum (Erro de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção e o telegrama recebido está bem antecipado.

xx = 02 hex = 2 dec:
O telegrama é menor que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 03 hex = 3 dec:
O telegrama é maior que o especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 14 hex = 20 dec:
O tamanho do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 04 hex = 4 dec:
O comprimento do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 05 hex = 5 dec:
O tipo do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 06 hex = 6 dec:
O endereço do módulo de potência no telegrama e na lista de recepção não correspondem.
xx = 19 hex = 25 dec:
O bit de erro no telegrama recebido está setado e o telegrama recebido está bem antecipado.
xx = 09 hex = 9 dec:
O bit de erro no telegrama recebido está setado.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está bem antecipado.

Correção:
- Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

236885 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do módulo DRIVE-CLiQ Hub da Control Unit.
Os nós não enviam e recebem em sincronismo.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 1A hex = 26 dec:
Bit de sinal de vida do telegrama recebido não configurado e o telegrama recebido está muito adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex = 34 dec:
Tempo de execução na lista de telegrama recebido.
xx = 40 hex = 64 dec:
Tempo de execução na lista de telegrama enviado.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição para operação cíclica.

Correção:
- Verificar a tensão fornecida do componente envolvido.
- Executar POWER ON.
- Substituir o componente envolvido.

236886 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação DRIVE-CLiQ do módulo DRIVE-CLiQ Hub da Control Unit.
Os dados não podem ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 41 hex = 65 dec:
Tipo de telegrama não corresponde à lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

236887 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLiQ envolvendo (Módulo DRIVE-CLiQ Hub). Hardware com falhas não pode ser excluído.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 20 hex = 32 dec:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Erro de recepção: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 42 hex = 66 dec:
Erro de envio: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex = 67 dec:
Erro de envio: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 60 hex = 96 dec:
Resposta recebida com atraso durante a medição do tempo de execução.
xx = 61 hex = 97 dec:
Tempo para troca de dados de características muito longo.

Correção:
- 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 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Transferem erro alternando dados cíclicos

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro de comunicação no DRIVE-CLiQ do módulo DRIVE-CLiQ Hub da Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes , xx = causa da falha

xx = 0B hex = 11 dec:
Erro de sincronização durante a alternação de transferência de dados cíclica.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

236896 <Local>Hub DRIVE-CLiQ (CU): Propriedade do componente inconsistente

Valor de mensagem: Número do componente: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, CU_LINK, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828, TM120

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (Módulo DRIVE-CLiQ Hub), 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.

Correção: - 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 <Local>Hub: Falha desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: Servo: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)
Infeed: NENHUM (OFF1, OFF2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Uma falha ocorreu no módulo DRIVE-CLiQ Hub 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.

Correção: - Substitua o firmware no módulo DRIVE-CLiQ Hub por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

236999 <Local>Hub: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, HUB, SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828, SIC_COMBI, SIC_SINUMERIK_828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Um alarme ocorreu no módulo do DRIVE-CLiQ Hub, 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.

Correção: - Substitua o firmware no módulo DRIVE-CLiQ Hub por um firmware mais antigo (r0158).
- Atualize o firmware na Control Unit (r0018).

237001 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobrecorrente

Valor de mensagem: Causa da Falha: %1 bin
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O módulo de potência detectou uma sobrecorrente.
- Módulo reator ou módulo de amortecimento com defeito.
- A frequência de ressonância do filtro de saída foi acionada.
Valor de falha (r0949, interpretar por Bits):
Bit 0: Fase U.
Bit 1: Fase V.
Bit 2: Fase W.
Correção: - Verificar e, se necessário, substituir o módulo reator e o módulo de amortecimento.
- Reduzir a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.

237002 <Local>Módulo de amortecimento HF: Tensão de amortecimento muito alta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de amortecimento em caso de falha [mV].
Nota:
HF: Conversor de alta frequência
Veja também: r5171
Correção: - Reduzir a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Verificar e, se necessário, adaptar o controlador de corrente.
- Utilizar outro motor, se necessário.

237004 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretemperatura do radiador

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura do radiador do módulo de amortecimento excedeu o valor limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
Valor de falha (r0949):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Correção: - 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 advertência A05000.

237005 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobrecarga I2t

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O capacitor do filtro do módulo de amortecimento foi sobrecarregado (r5173 = 100 %).
- A frequência de ressonância do filtro foi excessivamente excitada.
- O módulo reator está com defeito.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
I2t [100 % = 16384].

Correção: - Reduzir a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Não permanecer muito tempo na proximidade da frequência geradora da falha.
- Verificar e, se necessário, substituir o módulo reator.
Veja também: r5173

237012 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sensor de temperatura do radiador, ruptura de fio

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A ligação para um sensor de temperatura do radiador no módulo de amortecimento foi interrompida.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Módulo de amortecimento
Bit 1: Módulo reator

Correção: Entre em contato com o fabricante.

237013 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sensor de temperatura do radiador, curto-circuito

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (OFF2)
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O sensor de temperatura do radiador no módulo de amortecimento está em curto-circuito.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
Bit 0: Módulo de amortecimento
Bit 1: Módulo reator

Correção: Entre em contato com o fabricante.

237024 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretemperatura do modelo térmico

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
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
Correção:
- 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 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretemperatura do chip

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura do 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 frequência de pulsos está muito alta.

Valor de falha (r0949):
Diferença de temperatura entre o radiador e o chip [1 Bit = 0.01 °C].
Correção:
- 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.

Veja também: r0037

237034 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretemperatura no compartimento interno

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.

Correção: - Verificar a temperatura ambiente.
- Verificar o ventilador do interno da unidade.

237036 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretemperatura no compartimento interno

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura no compartimento interno do módulo de amortecimento excedeu o valor limite de temperatura permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Valor de falha (r0949, interpretar como binário):
Bit 0 = 1: Região da eletrônica de controle.
Bit 1 = 1: Região da eletrônica de potência.

Correção: - Verificar se o ventilador está funcionando
- Verificar os elementos do ventilador
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da permitida

Nota:
Está falha só pode ser reconhecida quando a temperatura atingir 5K a menos que o limite permitido.

237040 <Local>Módulo de amortecimento HF: Subtensão de 24 V

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Queda da alimentação de tensão de 24 V para o módulo de amortecimento.
- O limite inferior da subtensão não foi alcançado por mais de 3 ms.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de 24 V [1 Bit = 0.1 V].

Correção: - Verificar a alimentação de tensão contínua de - 24 V do módulo de amortecimento.
- Executar o POWER ON nos componentes (desligar e ligar).

237041 <Local>Módulo de amortecimento HF: Subtensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Falha na alimentação de tensão de 24 V para o módulo de amortecimento.
- O valor ficou abaixo do limite mínimo de 16 V.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de 24 V [1 Bit = 0.1 V].

Correção: - Verificar a alimentação de tensão contínua de - 24 V do módulo de amortecimento.
- Executar o POWER ON nos componentes (desligar e ligar).

237043 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretensão de 24 V

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Sobretensão da alimentação de tensão de 24 V para o módulo de amortecimento.
- O limite de 31.5 V foi excedido por mais de 3 ms.

Correção: - Verificar a alimentação de tensão contínua de 24 V do módulo de amortecimento.

237044 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretensão de 24 V, alarme

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Falha na alimentação de tensão de 24 V para o módulo de amortecimento.
- O valor excedeu o limite máximo de 32.0 V.

Correção: - Verificar a alimentação de tensão contínua de 24 V do módulo de amortecimento.

237045 <Local>Módulo de amortecimento HF: Subtensão da alimentação

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)
Causa: Falha de alimentação de tensão no módulo de amortecimento.
- O monitoramento de tensão sinaliza uma falha por subtensão no módulo.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Tensão de 24 V [1 Bit = 0.1 V].

Correção: - Verificar a alimentação de tensão contínua de - 24 V do módulo de amortecimento.
- Executar o POWER ON nos componentes (desligar e ligar).
- Substituir o módulo, se necessário.

237049 <Local>Módulo de amortecimento: O ventilador do compartimento interno está com defeito

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O ventilador do compartimento interno do módulo de amortecimento falhou.
Correção: Verificar e, se necessário, substituir o ventilador do compartimento interno do módulo de amortecimento.

237050 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretensão de 24 V, falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF2
Reconhecimento: POWER ON
Causa: O monitor de tensão sinaliza uma falha de sobretensão no módulo.
Correção: - Verificar a fonte de alimentação de 24V.
- Substituir o módulo se necessário.

237052 <Local>Módulo de amortecimento HF: Dados de EEPROM com erro

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Os dados de EEPROM do módulo de amortecimento estão incorretos.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
0: Os dados de EEPROM lidos pelo módulo de amortecimento são inconsistentes.
1: Os dados de EEPROM não são compatíveis com o Firmware da aplicação do módulo de amortecimento.
Outros valores:
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: Para o valor de falha = 0:
Substituição do módulo de amortecimento ou atualização dos dados de EEPROM.
Para o valor de falha = 1:
Atualizar o Firmware com a versão mais recente, se necessário.

237056 <Local>Módulo de amortecimento HF: Sobretemperatura do radiador

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura do radiador do módulo de amortecimento excedeu o valor limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].
Correção: - 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 advertência A05000.

237310 <Local>Módulo reator HF: Sobretemperatura

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM

Causa: A temperatura do radiador do módulo reator excedeu o valor limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Correção:
- 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 advertência A05000.

237311 <Local>Módulo reator HF: Sobretemperatura do dissipador

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A temperatura do radiador do módulo reator excedeu o valor limite permitido.
- Ventilação insuficiente, falha do ventilador.
- Sobrecarga.
- Temperatura ambiente muito alta.

Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Temperatura [1 Bit = 0.01 °C].

Correção:
- 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 não alcançar o limite inferior de advertência A05000.

237312 <Local>Módulo reator HF: Sobretemperatura ou falha do ventilador

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: O módulo reator menciona sobretemperatura ou uma falha do ventilador.
Se o aviso/alarme persistir por mais de 30s, será emitida a falha F37313.

Correção:
- O conector entre o módulo reator e o módulo de amortecimento foi desconectado ou está com defeito.
- Verificar e, se necessário, substituir o ventilador do módulo reator.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

237313 <Local>Módulo reator HF: Sobretemperatura ou falha do ventilador

Valor de mensagem: -

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: O aviso/alarme A37312 para indicar a sobretemperatura ou a falha do ventilador no módulo reator ficou presente por mais de 30 s.

Correção: - O conector entre o módulo reator e o módulo de amortecimento foi desconectado ou está com defeito.
- Verificar e, se necessário, substituir o ventilador do módulo reator.
- Verificar se a temperatura ambiente está dentro da faixa permitida.

237502 <Local>Módulo de amortecimento HF: Tensão de amortecimento muito alta

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A tensão de amortecimento excedeu o limite de advertência.
- 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, será emitida a F37002.
Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Tensão de amortecimento em caso de falha [mV].
Nota:
HF: Conversor de alta frequência
Veja também: r5171
Correção: - Reduzir a potência do motor na proximidade da frequência geradora da falha.
- Verificar e, se necessário, adaptar o controlador de corrente.
- Utilizar outro motor, se necessário.

237800 <Local>Módulo de amortecimento HF: Mensagem coletiva

Valor de mensagem: -
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: SEM
Causa: O módulo de amortecimento HF detectou pelo menos um erro.
Correção: Avaliação das demais mensagens atuais.

237801 <Local>Módulo de amortecimento HF: Falta o sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o módulo de amortecimento está danificada.
Valor de advertência (r2124, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o Bit de sinal de vida no telegrama recebido.
Correção: - Verificar a conexão do DRIVE-CLiQ.
- Trocar o respectivo componente.
Veja também: p9916

237820 <Local>Módulo de amortecimento HF: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o módulo de amortecimento está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 01 hex = 1 dec:
Erro de checksum (erro de CRC).
xx = 02 hex = 2 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 03 hex = 3 dec:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 04 hex = 4 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 05 hex = 5 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 06 hex = 6 dec:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 07 hex = 7 dec:
Espera-se um telegrama SYNC, mas não é o caso do telegrama recebido.
xx = 08 hex = 8 dec:
Não é esperado nenhum telegrama SYNC, mas o telegrama recebido é um deles.
xx = 09 hex = 9 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

237835 <Local>Módulo de amortecimento HF: A transmissão cíclica de dados apresenta uma falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: NENHUM

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o módulo de amortecimento está danificada. Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 21 hex = 33 dec:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex = 34 dec:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

237836 <Local>Módulo de amortecimento HF: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o módulo de amortecimento está danificada. Os dados não puderam ser enviados.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 41 hex = 65 dec:
O tipo de telegrama não coincide com a lista de envio.
Correção: Executar POWER ON

237837 <Local>Módulo de amortecimento HF: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLiQ. Falha hardware não pode ser excluído.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex = 32 dec:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Recebimento error: O telegrama buffer memory contém um erro.
xx = 42 hex = 66 dec:
Envio erro: O telegrama buffer memory contém um erro.
xx = 43 hex = 67 dec:
Envio erro: O telegrama buffer memory contém um erro.
Correção: - 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.

237845 <Local>Módulo de amortecimento HF: A transmissão cíclica de dados apresenta uma falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ da Control Unit para o módulo de amortecimento está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0B hex = 11 dec:
Erro de sincronização na transmissão de dados cíclica alternada.
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

237850 <Local>Módulo de amortecimento HF: Erro interno de software

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: OFF1 (NENHUM, OFF2, OFF3)
Reconhecimento: POWER ON
Causa: Ocorreu um erro interno de software no módulo de amortecimento.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Somente para diagnóstico de falhas interno da Siemens.
Correção: - Substituir o módulo de amortecimento.
- Se necessário, atualizar o Firmware no módulo de amortecimento.
- Contatar a Hotline.

237851 <Local>Módulo de amortecimento HF (CU): Falta o sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do módulo de amortecimento com a Control Unit está danificada.
O sinal de vida para a Control Unit não foi colocado pelo componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0A hex = 10 dec:
Não foi definido o Bit de sinal de vida no telegrama recebido.
Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

237860 <Local>Módulo de amortecimento HF (CU): Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do módulo de amortecimento com a Control Unit está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 11 hex = 17 dec:
Erro de checksum (erro CRC) e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 01 hex = 01 dec:
Erro de checksum (erro de CRC).
xx = 12 hex = 18 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 02 hex = 2 dec:
O telegrama é mais curto que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 13 hex = 19 dec:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 03 hex = 3 dez:
O telegrama é mais extenso que o indicado no Byte de extensão ou na lista de recepção.
xx = 14 hex = 20 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 04 hex = 4 dec:
A extensão do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.

xx = 15 hex = 21 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 05 hex = 5 dec:
O tipo do telegrama recebido é incompatível com a lista de recepção.
xx = 16 hex = 22 dec:
O endereço do módulo de amortecimento no telegrama e na lista de recebimento não coincide e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 06 hex = 6 dec:
O endereço do módulo de amortecimento no telegrama e na lista de recepção não coincide.
xx = 19 hex = 25 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 09 hex = 9 dec:
Foi definido o Bit de erro no telegrama recebido.
xx = 10 hex = 16 dec:
O telegrama recebido está adiantado.

Correção:
- Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).

237885 <Local>Módulo de amortecimento HF (CU): A transmissão cíclica de dados apresenta uma falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa:
A comunicação DRIVE-CLiQ do módulo de amortecimento com a Control Unit está danificada.
Os participantes não enviam nem recebem de modo sincronizado.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 1A hex = 26 dec:
Não foi definido o Bit de sinal de vida no telegrama recebido e o telegrama recebido está adiantado.
xx = 21 hex = 33 dec:
Ainda não chegou o telegrama cíclico.
xx = 22 hex = 34 dec:
Erro de tempo na lista de recepção do telegrama.
xx = 40 hex = 64 dec:
Erro de tempo na lista de envio do telegrama.
xx = 62 hex = 98 dec:
Erro na transição para o modo cíclico.

Correção:
- Verificar a tensão fornecida do componente envolvido.
- Executar POWER ON.
- Substituir o componente envolvido.

237886 <Local>Módulo de amortecimento HF (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa:
A comunicação DRIVE-CLiQ do módulo de amortecimento com a Control Unit está danificada.
Os dados não puderam ser enviados.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 41 hex = 65 dec:
O tipo de telegrama não coincide com a lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

237887 <Local>Módulo de amortecimento HF (CU): Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Foi detectado um erro no respectivo componente DRIVE-CLiQ (módulo de amortecimento). Não se pode descartar a hipótese de um hardware com falha.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 20 hex = 32 dec:
Erro no Header do telegrama.
xx = 23 hex = 35 dec:
Erro de recepção: A memória temporária do telegrama está com erro.
xx = 42 hex = 66 dec:
Erro de envio: A memória temporária do telegrama está com erro.
xx = 43 hex = 67 dec:
Erro de envio: A memória temporária do telegrama está com erro.
xx = 60 hex = 96 dec:
A resposta chegou muito tarde para a medição do tempo de processamento.
xx = 61 hex = 97 dec:
A troca de dados de identificação demora muito.
Correção: - 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.

237895 <Local>Módulo de amortecimento HF (CU): Transmissão de dados cíclica alternada danificada

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A comunicação DRIVE-CLiQ do módulo de amortecimento com a Control Unit está danificada.
Valor de falha (r0949, interpretar como hexadecimal):
yyxx hex: yy = Número de componente, xx = Causa do erro
xx = 0B hex = 11 dec:
Erro de sincronização na transmissão de dados cíclica alternada.
Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

237896 <Local>Módulo de amortecimento HF (CU): Propriedades de componente inconsistentes

Valor de mensagem: Número do componente: %1
Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: As propriedades do componente DRIVE-CLiQ (módulo de amortecimento) indicado pelo valor de falha alteraram-se de forma incompatível com a inicialização. Por exemplo, uma causa pode ser a substituição de um cabo DRIVE-CLiQ ou de um componente DRIVE-CLiQ.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número do componente.

Correção:
- 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).

237899 <Local>Módulo de amortecimento HF: Falha desconhecida

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE (POWER ON)

Causa: Ocorreu um erro no módulo de amortecimento que não pode ser interpretado pelo Firmware da Control Unit. Isto pode ocorrer quando o Firmware deste componente for mais recente do que o Firmware da Control Unit.
Valor de falha (r0949, interpretar como decimal):
Número da falha.
Nota:
Em uma descrição mais recente da Control Unit é possível consultar o significado desta nova falha.

Correção:
- Substituir o Firmware do módulo de amortecimento por um de versão mais antiga (r0168).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

237903 <Local>Módulo de amortecimento HF: Ocorreu um erro de I2C-Bus

Valor de mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: NENHUM (IASC/FREIODC, OFF1, OFF2, OFF3, STOP1, STOP2)

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Erro na comunicação com uma EEPROM ou conversor A/D.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
80000000 hex:
Erro no software interno.
00000001 hex ... 0000FFFF hex:
Falha do módulo.

Correção:
Para Identificação de falha = 80000000 hex:
- Atualização de firmware da versão antiga.

Para Identificação de falha = 00000001 hex ... 0000FFFF hex:
- Substituir o módulo.

237999 <Local>Módulo de amortecimento HF: Alarme desconhecido

Valor de mensagem: Nova mensagem: %1

Objeto drive: SERVO_COMBI, SERVO_SINUMERIK828

Reação: SEM

Reconhecimento: SEM

Causa: Ocorreu um aviso/alarme no módulo de amortecimento que não pode ser interpretado pelo Firmware da Control Unit. Isto pode ocorrer quando o Firmware deste componente for mais recente do que o Firmware da Control Unit.

Valor de advertência (r2124, interpretar como decimal):
Número do aviso/alarme.
Nota:
Em uma descrição mais recente da Control Unit é possível consultar o significado deste novo alarme.

Correção: - Substituir o Firmware do módulo de amortecimento por um de versão mais antiga (r0168).
- Atualizar o Firmware da Control Unit (r0018).

240000 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X100

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240001 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X101

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240002 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X102

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240003 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X103

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.

Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240004 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X104

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
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.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240005 <Local>Falha na conexão DRIVE-CLiQ X105

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: No drive object no soquete DRIVE-CLiQ X105 ocorreu uma falha.
Identificação de falha (r0949, valor em decimal):
Primeira falha ocorrida neste drive object.
Correção: Avaliar o buffer de falhas do objeto indicado no valor de falha.

240100 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X100

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240101 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X101

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240102 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X102

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240103 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X103

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240104 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X104

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
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.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240105 <Local>Alarme na conexão DRIVE-CLiQ X105

Valor de mensagem: %1
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Ocorreu um alarme no drive object e no soquete do DRIVE-CLiQ X105.
Valor do alarme (r2124, valor em decimal):
Primeiro alarme ocorrido neste drive object.
Correção: Avaliar o buffer de alarmes do objeto indicado.

240799 <Local>CX32: Fim de transferência da configuração, execedeu o tempo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: NENHUM
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O momento final de transferência configurado para a transmissão dos valores atuais cíclicos foi excedido.
Correção: - Executar POWER ON para todos componentes (desligar e ligar).
- Contatar a Hotline.

240801 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Falta sinal de vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal de vida no telegrama recebido não está ajustado.
Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

240820 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Telegrama com erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2
Objeto drive: Todos os objetos
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Valor da falha(r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 01 hex:
Erro de CRC.
xx = 02 hex:
O telegrama é menor do que está especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção.
xx = 03 hex:
O telegrama é maior que está especificado no comprimento de bytes ou na lista de recepção
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 05 hex:
O tipo do telegrama recebido não corresponde à lista de recepção.
xx = 06 hex:
O endereço do componente no telegrama e na lista de recebimento não correspondem.
xx = 07 hex:
Um telegrama SYNC é esperado, mas o telegrama recebido não é um telegrama SYNC.
xx = 08 hex:
Nenhum telegrama SYNC é esperado, mas há um telegrama recebido.
xx = 09 hex:
O bit de erro no telegrama recebido é configurado.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está muito adiantado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9916

240835 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 21 hex:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex:
O tempo de execução na lista de recepção de telegrama.
xx = 40 hex:
Tempo de execução na lista de envio de telegrama.

Correção: - Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9916

240836 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Erro de envio de dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo do telegrama não corresponde à lista de envio.

Correção: Executar POWER ON

240837 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Componente danificado

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Encontrada falha no componente DRIVE-CLIQ envolvido. Falha de hardware não pode ser excluída.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro aceito: A memória buffer do telegrama contém um erro.

xx = 42 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.
xx = 43 hex:
Erro enviado: A memória buffer do telegrama contém um erro.

Correção:
- 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 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ: Transmissão cíclica de dados com falha

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação de DRIVE-CLiQ ocorreu da Control Unit à extensão do controlador envolvido.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número de componentes, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro de sincronização durante a alternação de transferência de dados cíclica.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9916

240851 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Faltando sinal-de-vida

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação DRIVE-CLiQ entre a Control Unit e o respectivo Controller Extension envolvido.
O componente DRIVE-CLiQ não definiu o sinal de vida para a Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0A hex:
O bit de sinal de vida no telegrama recebido não está fixo.

Correção: Atualizar o Firmware do respectivo componente.

240860 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro de telegrama

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ ocorreu no Controller Extension envolvido à Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 11 hex:
Erro de CRC e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 01 hex:
Erro de CRC.
xx = 12 hex:
O telegrama é mais curto do que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está muito antecipado.

xx = 02 hex:
Telegrama é mais curto do que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 13 hex:
O telegrama é mais longo do que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 03 hex:
Telegrama é mais longo do que o especificado no comprimento do byte ou na lista recebida.
xx = 14 hex:
O comprimento do telegrama recebido não combina na lista recebida e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 04 hex:
O comprimento do telegrama recebido não combina na lista recebida.
xx = 15 hex:
O tipo de telegrama recebido não combina na lista recebida e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 05 hex:
O tipo de telegrama recebido não combina na lista recebida.
xx = 16 hex:
O endereço da Power Unit no telegrama e na lista recebida não combina e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 06 hex:
O endereço da Power Unit no telegrama e na lista recebida não combina.
xx = 19 hex:
O bit de erro no telegrama recebido está enviada e o telegrama recebido está muito antecipado.
xx = 09 hex:
O bit de erro no telegrama recebido está fixo.
xx = 10 hex:
O telegrama recebido está muito antecipado.

Correção: - Executar POWER ON.
- Verificar a estrutura do armário elétrico e a instalação dos cabos se estão de acordo com a EMV.
- Verificar a fiação do DRIVE-CLiQ (cabo interrompido, contatos, ...).
Veja também: p9915

240885 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ ocorreu no Controller Extension envolvido à Control Unit.
Dados não são capazes de ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 1A hex:
Sinal de vida no telegrama recebido não envia e o telegrama recebido está muito antecipado.
x= 21 hex:
O telegrama cíclico não foi recebido.
xx = 22 hex:
Estouro de tempo no telegrama quando recebeu lista.
xx = 40 hex:
Estouro de tempo no telegrama quando enviou lista.
xx = 62 hex:
Erro na transição para operação cíclica.

Correção: - Verificar a tensão de alimentação do respectivo componente.
- Executar POWER ON.
- Substituir o respectivo componente.
Veja também: p9915

240886 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Erro ao enviar dados DRIVE-CLiQ

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ aconteceudo Controller Extension envolvido à Control Unit.
Dados não são capazes de ser enviados.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 41 hex:
Tipo de telegrama não combina com a lista enviada.

Correção: Executar POWER ON

240887 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Falha no componente

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Falha detectada no componente DRIVE-CLiQ envolvido. Hardware com defeito não pode ser excluído.
Valor da falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 20 hex:
Erro no cabeçalho do telegrama.
xx = 23 hex:
Erro ao receber: o telegrama da memória contém mais um erro.
xx = 42 hex:
Erro ao enviar: o telegrama da memória contém mais um erro.
xx = 43 hex:
Erro ao enviar: o telegrama da memória contém mais um erro.
xx = 60 hex:
Resposta recebida muito tarde durante tempo de execução
xx = 61 hex
Tempo coletado para troca de característica muito longo.

Correção: - 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 <Local>CX32 DRIVE-CLiQ (CU): Dados cíclicos trasferem erro

Valor de mensagem: Número de componente: %1, causa da falha: %2

Objeto drive: Todos os objetos

Reação: OFF2

Reconhecimento: IMEDIATAMENTE

Causa: Um erro de comunicação com DRIVE-CLiQ ocorreu do Controller Extension envolvido à Control Unit.
Identificação de falha (r0949, valor em hexadecimal):
yyxx hex: yy = número do componente, xx = causa da falha
xx = 0B hex:
Erro de sincronização ao alternar transferência de dados cíclico.

Correção: Executar POWER ON
Veja também: p9915

249150 <Local>Sistema de refrigeração: Falha ocorrida

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: O sistema de refrigeração menciona uma falha geral.
Correção: - 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 <Local>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A condutividade da água de refrigeração excedeu o limite de falha (p0269[2]) configurado.
Veja também: p0261, p0262, p0266
Correção: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249152 <Local>Sistema de refrigeração: Falta sinal de feedback do comando ON

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
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.
Veja também: p0260, r0267
Correção: - 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.

249153 <Local>Sistema de refrigeração: Fluxo de fluido de refrigeração muito baixo

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
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
Correção: - 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 <Local>Sistema de refrigeração: Ocorreu vazamento de fluido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
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
Correção: - 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 <Local>Sistema de refrigeração: Versão de Firmware do Power Stack Adapter muito antiga

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
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.
Correção: Atualize o firmware. Confira dados de EEPROM.

249156 <Local>Sistema de refrigeração: A temperatura do fluido de refrigeração excedeu o limite de falha

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: OFF2
Reconhecimento: IMEDIATAMENTE
Causa: A temperatura na entrada do fluido de refrigeração excedeu o limite de falha definido.
Correção: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

249170 <Local>Sistema de refrigeração: Apareceu um alarme

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: O sistema de refrigeração menciona um alarme geral.
Correção: - 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 <Local>Sistema de refrigeração: Condutividade excedeu o limite de alarme

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A condutividade do meio de refrigeração excedeu o limite de advertência (p0269[1]) configurado.
O limite não pode ser configurado mais alto que o limite de falha indicado na descrição do dispositivo.
Correção: Verificar o dispositivo para desionização do fluido de refrigeração.

249172 <Local>Sistema de refrigeração: Valor atual de condutividade inválido

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: Durante a monitoração de condutividade da água de refrigeração apareceu uma falha na fiação ou no sensor.
Correção: - Verificar a fiação do sistema de refrigeração até o Power Stack Adapter (PSA).
- Verificar o funcionamento do sensor de medição de condutividade.

249173 <Local>Sistema de refrigeração: A temperatura do fluido de refrigeração excedeu o limite de advertência

Valor de mensagem: -
Objeto drive: AFE_SINUMERIK_828, BIC_SINUMERIK_828, SIC_SINUMERIK_828
Reação: SEM
Reconhecimento: SEM
Causa: A temperatura na entrada do fluido de refrigeração excedeu o limite de advertência definido.
Correção: Verificar o sistema de refrigeração e as condições locais.

300406 Problema durante comunicação acíclica para o endereço básico %1, informação adicional %2, %3, %4

Definições: 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.

Correção: Favor entrar em contato com a Assistência Técnica autorizada. O alarme pode ser suprimido com MD11411 $MN_ENABLE_ALARM_MASK, Bit 1 = 0.
Solicite o suporte (Support Request) indicando o texto do erro no seguinte endereço: http://www.siemens.com/automation/support-request

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

Definições: 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.

Correção: - Por favor informe o pessoal autorizado/departamento de service.
- Crie mais espaço no sistema de arquivos. É normalmente suficiente apagar 2 programas de NC ou liberar de 4 - 8 kbytes de memória. Se estas correções não funcionarem, será necessário aumentar o número de arquivos por diretório ou o próprio tamanho do sistema de arquivos (para tanto será necessário executar um back-up completo).
- Altere os parâmetros dos dados de máquina
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- e, se for necessário
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR,
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM,
- Power On
- Recarregar os dados salvos
- Com código de erro 1 == 291: Substitua o software do acionamento e utilize uma versão com informação ACC adequada
- Com código de erro 1 == 292: Substitua o software do acionamento e utilize uma versão anterior de software do drive.

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

300411 Eixo %1, acionamento %2 erro na leitura de um arquivo (%3, %4)

Parâmetros: %1 = Número do eixo NC
%2 = Número do acionamento
%3 = Código de erro 1
%4 = Código de erro 2

Definições: Um bloco de dados, por exemplo, um arquivo de inicialização do drive, não pode ser lido a partir do sistema de arquivos. O bloco de dados ou o sistema de arquivos está danificado.

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

Correção: Se o erro ocorreu durante a inicialização, aparentemente diz respeito a um arquivo de boot do drive, apagar os arquivos de boot e carregar novamente no comando a partir de uma cópia protegida.

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

Definições: 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.

Correção: Por favor, informar o pessoal/departamento de service autorizado. Criar mais espaço no sistema de arquivos. Na maioria das vezes é suficiente apagar 2 programas NC ou liberar de 4 à 8Kbyte de memória. Se tal não for possível, aumentar o número dos arquivos por diretório ou o sistema de arquivos em geral. Para isto proceda da seguinte maneira:
- Salvar todos os dados.
- Alterar ajustes dos dados de máquina
- 18280 $MM_NUM_FILES_PER_DIR
- 18320 $MM_NUM_FILES_IN_FILESYSTEM
- 18350 $MM_USER_FILE_MEM_MINIMUM
- e, se for necessário, de
- 18270 $MM_NUM_SUBDIR_PER_DIR
- 18310 $MM_NUM_DIR_IN_FILESYSTEM
- Power-On
- Recarregar dados salvos

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

300413 Arquivo de dados não pode ser lido (%1, %2)

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

Definições: Um bloco de dados, por exemplo, um arquivo de inicialização do drive, não pode ser lido a partir do sistema de arquivos. O bloco de dados ou o sistema de arquivos está danificado.

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

Correção: Se o erro ocorreu durante a inicialização, aparentemente diz respeito a um arquivo de boot do drive, apagar os arquivos de boot e carregar novamente no comando a partir de uma cópia protegida.

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

Definições: 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.

Correção: Repetir a medição. Alterar eventualmente o tempo de medição.

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

Definições: 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
- SDB 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.

Correção:
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. Se o erro persistir, salvar os dados e reiniciar o comando com os valores padrão no estado em que foram fornecidos.
3. Com a inicialização realizada sem erros, os dados de usuário devem ser novamente carregados passo a passo.
4. Se o erro persistir, mesmo com a inicialização com os valores padrão, fazer o boot a partir do PC-Card ou atualizar o software.
5. Substituir o hardware, caso 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. Controlar o SDB
- Controlar 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 novo SDB
5. Substituição de software necessária
Se o erro não pode 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

Definições:
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: SDB 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.

Correção:
- Para causa de erro 01:
- Controlar o cumprimento das diretrizes elétricas e de controle para PROFIBUS/PROFINET, avaliar a instalação dos cabos
- Controlar 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 o SDB
- Para causa 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: Bus %3 com conflito de acesso, tipo %1, contador %2

Parâmetros:
%1 = Tipo de conflito.
%2 = Número de ordem dentro de uma sequência de conflitos.
%3 = Número dos bus afetados

Definições: Em modo cíclico ocorreu um conflito de acesso no PROFIBUS/PROFINET. Foi feita uma tentativa o NCK de gravar dados no Bus ou de ler dados a partir do Bus enquanto a transferência cíclica de dados estava ativa. Em determinadas situações isso pode resultar em dados inconsistentes.
Tipo 1: No Bus a transferência cíclica ainda não foi concluída, quando o NCK solicita a leitura dos dados.
Tipo 2: O NCK ainda não terminou com a gravação de seus dados, quando a transferência cíclica é novamente iniciada. O contador %2 contém um número seqüencial e inicia em 1. São emitidos no máximo 10 alarmes consecutivos. Se não ocorrer nenhum conflito em um ciclo DP, o contador é resetado e em um próximo conflito serão emitidos novamente novos alarmes.

Reação: Visualização de alarme.

Correção:
- Verificar os comportamentos de timing, principalmente configurar corretamente o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME e o MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY:
Para tipo 1 deve ser selecionado um MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY maior,
para tipo 2 deve ser selecionado um MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY menor.
- Se uma operação sem alarmes pode ser obtida com o ajuste de um valor baixo do MD10062 $MN_POSCTRL_CYCLE_DELAY, então o MD10050 $MN_SYSCLOCK_CYCLE_TIME deve ser aumentado.
- 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 de Apagar ou NC START

380020 PROFIBUS/PROFINET: Barramento %3 SDB %4 erro %1 fonte %2

Parâmetros:
%1 = Erro
%2 = SDB fonte
%3 = Número de barramento
%4 = Número SDB

Definições: SDB para configuração do PROFIBUS/PROFINET está com falha.
Causa do erro:
- 01 = SDB não está disponível na fonte.
- 02 = SDB da fonte é muito grande.
- 03 = SDB da fonte não pode ser ativado.
- 04 = Fonte vazia.
- 05 = Fonte não disponível.

Fonte SDB:
- 99 = Sistema passivo de arquivos: _N_SDB_DIR
- 100 = Cartão CF: /siemens/sinumerik/sdb/...
- 101 = Cartão CF: /addon/sinumerik/sdb/...
- 102 = Cartão CF: /oem/sinumerik/sdb/...
- 103 = Cartão CF: /user/sinumerik/sdb/...

Reação: O PROFIBUS/PROFINET está inativo e opera com o SDB default.

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

Correção:
- Verificar o ajuste do MD11240 $MN_PROFIBUS_SDB_NUMBER.
- Na fonte=100: Verificar o diretório _N_SDB_DIR no sistema passivo de arquivos.
- Na fonte=103-106: Verificar diretórios no cartão CF

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

Definições: Na atual operação foi alterada a configuração do Profibus no DP-Master, p. ex. através do download de uma nova configuração de hardware pelo Step7. Visto que provavelmente também foram alterados dados de ciclo, não pode ocorrer nenhuma continuação da operação, uma partida a quente é necessária.
Se a funcionalidade do Master estiver no PLC (como no 840Di), então mesmo assim o PLC foi parado para o download e com isso gerado um alarme 2000 (sinal de vida do PLC).

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

Correção: 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

Definições: A configuração do PROFIBUS/PROFINET no 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 eqüidistante, 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)
- 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, ErrorCode.
- 22 = SDB com dados incorretos de configuração, endereço de Slave/Device, Errorcode
- 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.

Correção: Deve-se controlar se o respectivo SDB:
- 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 no SDB 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 do SDB.
Para a causa de erro 03 deve ser verificado se no SDB está ativada a eqüidistância (p. ex. com a config. de HW no Step7).
Para a causa de erro 10, reduzir o número de slaves/slots no barramento em questão (p. ex. com a config. de HW no Step7).
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 como utilizado na config. de HW no Step7 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

Definições: 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.

Correção: 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 no SDB (projeto Step7). Aqui deve-se controlar principalmente se para 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 o SDB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380051 PROFIBUS/PROFINET: Atribuição múltipla de saídas no endereço %1

Parâmetros: %1 = endereço lógico

Definições: 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.

Correção: 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 no SDB (projeto Step7). Aqui deve-se controlar principalmente se para 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 o SDB.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

380060 PROFIBUS/PROFINET: Alarme %1 no endereço lógico %2 do Slave/Device que não foi atribuído

Parâmetros: %1 = Classe de alarmes
%2 = endereço lógico

Definições: O SDB não possui nenhum Slave/Device atribuído no NC através da parametrização do MD (veja também o alarme 380050/051). Porém, o Slave/Device está conectado no PROFIBUS/PROFINET e mencionou um alarme.
Classe de alarme:
- 01 = Restabelecimento de estação (e coment.)
- 02 = Queda de estação

Alarme de exibição, é possível continuar o trabalho com o NC.

Reação: Visualização de alarme.

Correção:
- Refazer MDs ou
- Alterar SDB ou
- Desconectar o Slave/Device do PROFIBUS/PROFINET ou
- Confirmar o alarme.

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

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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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 erro continuar a ocorrer, 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

Definições: Para uma saída digital ou analógica foi especificado um endereço lógico incorreto, a área encontra-se na área de acesso do PLC (PIQ, endereço < 256).
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.

Correção: 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: Queda do módulo DP Bus %2 Slave/Device %1

Parâmetros: %1 = Endereço Slave/Device
%2 = Número dos bus afetados

Definições: Queda de um Slot PROFIBUS/PROFINET utilizado pelo NCK para I/O digital ou analógico.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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 Step7).
O presente alarme informa, entre outros, que a sincronização de horário do alarme entre o comando e este Slave/Device não opera.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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).

Definições: Conteúdo da memória de falhas do acionamento configurado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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 (P945)

Definições: Conteúdo da memória de falhas do Slave/Device atribuído.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: 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

Definições: A configuração do bus mudou.
Causas:
- Primeiro comissionamento
- Detectado novo Slave/Device no Bus

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

Correção: 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

Definições: Foi disponibilizado um novo SDB com configuração alterada.
As novas configurações somente estarão ativas na próxima inicialização do Bus.

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

Correção: Para operar o bus com a nova configuração, uma reinicialização adicional será necessária.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400000 PLC STOP %1

Definições: 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.

Correção: 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 %2

Definições: %1: tipo do número
Com este alarme, são exibidos estados de alarme internos que, junto com o número de erro transferido, determinar informação sobre a causa e o local do erro.

Reação: Parada PLC

Correção: 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

Definições: %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

Correção: Mencionar este erro com o número de tipo à Siemens.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400004 Erro de código: %2 rede %1

Definições: %1 : Número de rede
%2 : Código de erro interno, tipo de bloco
O programa de usuário contém uma operação que não tem suporte do comando.

Reação: Parada PLC

Correção: Alterar ou recarregar o programa de usuário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400005 PLC stop especificado do menu start-up

Definições: O programa de usuário não é executado
Reação: Visualização de alarme.
Correção: Desligar e ligar o comando
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400006 Perda dos dados PLC remanescentes

Definições: 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.
Correção: Atualizar os dados necessários.
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400007 Erro de operando: %2 rede %1

Definições: %1 : Número de rede
%2 : Tipo de bloco
Reação: Parada PLC
Correção: 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

Definições: %1 : Programming Tool - Versão
Esta versão não é compatível com o nível de produto do comando.
Reação: Parada PLC
Correção: 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

Definições: %1 : Número de rede
%2 : Tipo de bloco
Verificar o programa de usuário da respectiva rede indicada.
Reação: Parada PLC
Correção: 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

Definições: 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

Correção: 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

Definições: %1 Número de rede
%2 Identificação de bloco
Verificar o programa de usuário na rede indicada.

Reação: Parada PLC

Correção: Alterar o programa de usuário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400012 Erro afetando o endereçamento indireto: %2, network %1

Definições: %1 Número de rede
%2 Identificação de bloco
Verificar o programa de usuário na rede indicada.

Reação: Parada PLC

Correção: Alterar o programa de usuário.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400013 Programa de PLC de usuário inválido

Definições: O programa de usuário de PLC no comando está com defeito ou não está disponível.

Reação: Parada PLC

Correção: 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

Definições: %1: 1Profinet - I/O não inicializado
2Incompatibilidade de versão de software NC - PLC
3Número de slots por função foi excedido
4Profinet I/O server não está pronto

Reação: Parada PLC

Correção: Tipos 1 to 3:Reportar o erro para a Siemens
Tipo 4:828D – Verificar e/ou substituir o hardware da PCU e/ou verificar MD 11240

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400015 Profinet - IO falha de I/O: end. log. %1 bus/estação: %2

Definições: 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:
Módulo Bus sem tensão
Endereço Bus configurado incorretamente
Conexão de Bus com defeito
O MD 11240 ativo (configuração SDB) foi configurado incorretamente

Reação: Parada PLC

Correção: 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

Definições: O PLC TOOLMAN não pode encontrar uma das tabelas 9900, 9901 ou 9902.

Reação: Parada PLC

Correção: Cria as tabela(s) perdidas.

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400018 PLC TOOLMAN: Fuso ou local de carga inválido

Definições: O PLC TOOLMAN não sabe qual o fuso especificado, ou número da posição.

Reação: Parada PLC

Correção: Especifique o número correto

Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400019 PLC planejador de manutenção: Erro no DB 9903 ou 9904

Definições: PLC planejador de manutenção: DBs 9903 e 9904 devem estar presentes e têm que ter o mesmo comprimento.
Reação: Parada PLC
Correção: Crie bloco(s) corretamente.
Continuação do programa: Desligue e ligue novamente o comando.

400020 Pedido de Manutenção do PLC %1: Dados iniciais não plausíveis

Definições: 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.
Correção: 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

Definições: Acesso I/O não é possível no momento.
Reação: Visualização de alarme.
Correção:
Continuação do programa: Cancele o alarme com a tecla de Apagar ou NC START

400022 A funcionalidade de PLC: %2 não é permitida.

Definições: Funcionalidade PLC: %2
A funcionalidade de PLC especificada não é suportada.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: 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

Definições: Problemas com operandos REAIS durante a execução do programa de usuário de PLC
%1Número do módulo.
%2Número da Network.
Reação: Visualização de alarme.
Correção: 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

Definições: 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.

Correção: 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

Definições: PLC Ctrl Energy: DB9906 foi apagado.

Reação: Visualização de alarme.

Correção: DB9906 da biblioteca do Programming tool deve ser incorporada no projeto.

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

Lista de ações

8

/NON/ Nº 0

/SYSTEM_SHUTDOWN/ Nº 96

Definições: Desativar sistema
(Sinal Vdi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

/SERUPRO_ON/ Nº 97

Definições: Ativar o PI de localização de blocos em Mode 5.
Neste modo a localização de blocos é simulada,
enquanto o programa é executado até o bloco de destino através do
"modo de teste de programa".

/ESR/ Nº 98

Definições: Parada e retrocesso estendido

/BLOCKSEARCHRUN_SIGNAL/ Nº 99

Definições: A localização de blocos (geral) é ativada neste momento.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme, pois, se necessário, o serviço PI é confirmado negativamente.

/BLOCKSEARCHRUN_INTEGR/ Nº 100

Definições: Localização integrada de blocos, isto é, em um programa parado é iniciada uma nova localização de blocos.

/EXT_ZERO_POINT/ Nº 101

Definições: O deslocamento externo de ponto zero é ativado via PLC.
Para isso o percurso é parado, executada a reorganização,
o interpretador é comutado e, em seguida, selecionado
com REPOS e continuado automaticamente.
Não permitido se:
1. O canal não estiver em AUTO ou MDA.
2. O canal estiver parado

e o atual bloco não poder ser reorganizado.
Possível medida para:
1. Selecionar AUTO ou MDA.
2. Ativar a troca de blocos até o bloco NC estar reorganizado.

/SINGLEBLOCK_IPONOSBLOF/ Nº 102

Definições: O tipo 3 de bloco a bloco é ativado.
Com o tipo 3 de bloco a bloco é realizada uma parada em todos blocos principais.
Em contrapartida ao tipo 1 de bloco a bloco, o comando de programa
de peça SBLOF é ignorado.

/SINGLEAX_STOPALL_MASTER/ Nº 103

Definições: Parada de um movimento de eixo individual
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não é controlado pelo PLC
(Exceção: comportamento antigo no eixo de oscilação)

/SINGLEAX_STOPALARM_MASTER/ Nº 104

Definições: Parada de um movimento de eixo individual por um alarme
(Alarme)
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.
(Exceção: comportamento antigo no eixo de oscilação)

/SINGLEAX_RESUME_MASTER/ Nº 105

Definições: Continuação de um movimento de eixo individual
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não tiver sido parado antes.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

/SINGLEAX_RESET_MASTER/ Nº 106

Definições: Cancelamento de um movimento de eixo individual
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

/SINGLEAX_DELDIS_MASTER/ Nº 107

Definições: Cancelamento de curso restante de um movimento de eixo individual
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

/SINGLEAX_PLCCTRL_ON_MASTER/ Nº 108

Definições: Ativar: Agora o eixo é controlado pelo PLC
(Sinal Vdi)
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

/SINGLEAX_PLCCTRL_OFF_MASTER/ Nº 109

Definições: Desativar: Agora o eixo é controlado pelo PLC
(Sinal Vdi)
Somente permitido se:
O eixo for o eixo de processamento principal ou eixo neutro.
Inicialmente não para todos tipos de eixo

/SINGLEAX_JOG_WHEEL/ Nº 110

Definições: Em processamento

/SINGLEAX_JOG_PLUS_MASTER/ Nº 111

Definições: Em processamento

/SINGLEAX_JOG_MINUS_MASTER/ Nº 112

Definições: Em processamento

/SINGLEAX_JOG_PLUS_INC_MASTER/ Nº 113

Definições: Em processamento

/SINGLEAX_JOG_MINUS_INC_MASTER/ Nº 114

Definições: Em processamento

/REPOSMODECHANGE/ Nº 115

Definições: O evento é disparado através do flanco positivo de PLC
do sinal "Repos-Mode-Edge".
Não permitido se:
1. O canal estiver ativo (programa em execução, localização de blocos, carregamento de dados de máquina)

Possível medida para:
1. Cancelamento de programa com a tecla Reset
ou parada do programa (não durante localização de blocos, carregamento de dados de máquina)

/TOOLCHANGECMDON/ Nº 116

Definições: Ative os comandos do gerenciamento de ferramentas.
(Sinal Ch-Vdi)
Não permitido se:
1. O estado do canal NCK não estiver em "Ready"

Possível medida para:
1. Cancelar programa ou processo com a tecla Reset
ou esperar pela conclusão do programa

/TOOLCHANGECMDOFF/ Nº 117

Definições: Desative os comandos do gerenciamento de ferramentas.
(Sinal Ch-Vdi)
Não permitido se:
1. O estado do canal NCK não estiver em "Ready"

Possível medida para:
1. Cancelar programa ou processo com a tecla Reset
ou esperar pela conclusão do programa

/SIVLIMCHANGE/ Nº 118

Definições: Comutação dos limites de segurança (SGE) desejados
sempre permitida

/STOPRUN/ Nº 119

Definições: Stop-Run, isto é, o NCK pára automaticamente em um bloco definido via BTSS.
Não permitido se:
1. O comando não estiver em Automático.

/SINGLEAX_LIFTFASTOFF_MASTER/ Nº 120

Definições: Suspensão rápida em um eixo individual
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC.

/SINGLEAX_STOPLIFTOFF_MASTER/ Nº 121

Definições: Parada da suspensão rápida em um eixo individual
Não permitido se:
O eixo não for controlado pelo PLC
O eixo não executar nenhuma suspensão rápida

/TEST_SYNC_ASYNC/ Nº 122

Definições: Somente para execução de testes e em sistemas Assert.

/START_LOCK/ Nº 123

Definições: Definir o bloqueio global de partida PI _N_STRTLK
sempre permitido

/START_UNLOCK/ Nº 124

Definições: Resetar o bloqueio global de partida PI _N_STRTUL
sempre permitido

/FASTMODESWITCHTOAHANDMODE/ Nº 125

Definições: Mudança implícita do modo de operação para JOG para iniciar um "movimento JOG" em Automático
Para isso veja $MN_JOG_MODE_MASK
Não permitido se:
1. Um canal abandonou o grupo de modo de operação devido a uma interrupção.
2. Sobregravação

Possível medida para:
1. Cancelamento de programa com tecla Reset ou espera pela conclusão de uma interrupção.
2. Desseleção da sobregravação

/FASTMODESWITCHTOAPROGMODE/ Nº 126

Definições: Mudança implícita do modo de operação no fim de um "movimento JOG" iniciado em modo de operação Automático
Para isso veja $MN_JOG_MODE_MASK
Não permitido se:
1. Um canal abandonou o grupo de modo de operação devido a uma interrupção.
2. Sobregravar

Possível medida para:
1. Cancelamento de programa com tecla Reset ou espera pela conclusão de uma interrupção.
2. Desseleção da sobregravação

/SIMULATIONBLOCKSEARCHRUN/ Nº 127

Definições: A localização simulada deve ser iniciada, isto é, os resultados do cálculo somente são exibidos na HMI, mas também NÃO é executado movimento após a localização.
Não permitido se:
1. O canal NCK não estiver em RESET

Possível medida para:
1. Pressionar Reset

/EXECPROGPART/ Nº 128

Definições: A execução da área Programa foi negada.
Não permitido se:
1. O canal não estiver em RESET
2. O canal não estiver em Automático.

Possível medida para:
1. Pressionar Reset
2. Ativar após Automático.

/SYNTAXCHECK_SELECT/ Nº 129

Definições: A seleção do serviço PI de controle de sintaxe "_N_CHKSEL" foi negado.
Não permitido se:
1. O canal NCK não estiver em RESET

Possível medida para:
1. Pressionar Reset

/SYNTAXCHECK_RUN/ Nº 130

Definições: A inicialização do serviço PI de controle de sintaxe "_N_CHKRUN" foi negada.
Não permitido se:
1. O canal NCK não estiver em RESET

Possível medida para:
1. Pressionar Reset

/SYNTAXCHECK_ABORT/ Nº 131

Definições: A inicialização do serviço PI de controle de sintaxe "_N_CHKABO" foi negada.
Não permitido se:
Não deveria ocorrer.

/REDUCE_CALC_TIME/ Nº 132

Definições: O serviço PI _N_NCKMOD (BIT-1) for negado.
Não permitido se:
Não deveria ocorrer.

/SIMULATION_ON_OFF/ Nº 133

Definições: O serviço PI _N_NCKMOD (BIT-1) for negado.
Não permitido se:
Não deveria ocorrer.

/_UPDATE_LOOKAHEAD/ Nº 134

Definições: A atualização do cálculo LOOKAHEAD
sempre deve ser permitida

Arquivo de versão PLC de usuário /PLCVERSION/ Nº 94

Definições: Registrar a versão do PLC de usuário no arquivo de versões
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Ativar bloco único de decodificação /SINGLEBLOCK_DECODIER/ Nº 21

Definições: Ative o bloco-a-bloco de decodificação.
(Variável BTSS e sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Esperar até a ASUP iniciada estar concluída ou cancelar o programa
2. Cancelar programa

Ativar bloco único de posicionamento /SINGLEBLOCK_PATH/ Nº 23

Definições: Ative o bloco-a-bloco de deslocamento.
(Variável BTSS e sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Ativar bloqueo de entrada /BLOCKREADINHIBIT_ON/ Nº 65

Definições: Ative o bloqueio de leitura para bloco de processamento principal.
(Sinal Vdi: Bloqueio de leitura)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Ativar função saltar bloco /PROGMODESLASHON/ Nº 61

Definições: Ative a omissão de blocos Slash
(Sinal Vdi: Omissão de blocos)
Não permitido se:
1. o nível de encadeamento é muito grande

Possível medida para:
1. Esperar até concluir a ASUP em andamento ou cancelar o programa

Ativar marcador /SETM/ Nº 78

Definições: Defina o marcador (Bloco_NC, SETM)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Ativar modo Single-Block /SINGLEBLOCKSTOP/ Nº 18

Definições: Ative o bloco-a-bloco.
(Sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Ativar passagem de ensaio /PROGMODEDRYRUNON/ Nº 63

Definições: Ative o processamento de teste
(Sinal Vdi: Override de avanço rápido)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Esperar até a ASUP iniciada estar concluída ou cancelar o programa
2. Cancelar programa

Ativar passagem principal - bloco a bloco /SINGLEBLOCK_IPO/ Nº 20

Definições: Ative o bloco-a-bloco no processamento principal.
(Variável BTSS e sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Ativar programa principal- bloco a bloco /SINGLEBLOCK_MAINBLOCK/ Nº 22

Definições: Ative o bloco-a-bloco de programa principal.
(Variável BTSS e sinal Vdi: Ativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Ativar teste de programa /PROGTESTON/ Nº 69

Definições: Ative o teste de programa.
(Sinal Vdi: Teste de programa)
Não permitido se:
1. O gerenciamento de ferramentas está ativo.
2. O estado do canal NCK não estiver em "Ready"

Possível medida para:
1. Salvar dados de ferramenta
2. Cancelar programa ou processo com a tecla Reset ou esperar pela conclusão do programa

Blocos de inicialização de reset /RESET_INITBLOCK/ Nº 3

Definições: Ative os blocos de inicialização de reset.
(inicializado com o reset de sinal Vdi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

Bloquear programa CN /LOCK_FOR_EDIT/ Nº 81

Definições: Bloqueie o programa NC atualmente em execução contra uma edição (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Bloquear salvamento de dados /SAVEDATA/ Nº 92

Definições: Bloqueio para salvamento de dados
Não permitido se:
O estado de canal NCK não estiver em "parado"

Cancelamento de curso restante/ sincronização de eixo /DELDISTOGO_SYNC/ Nº 15

Definições: Execute o cancelamento de curso restante ou sincronização de eixo.
(Sinal Vdi: Cancelamento de curso restante ou modo de seguimento)
Modo de seguimento: P. ex: Ao ativar o controle de eixo
Não permitido se:
1. o nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Cancelar programa
2. Cancelar programa

Cancelar todos alarmes Cancel /CLEARCANCELALARM/ Nº 49

Definições: Cancele todos alarmes com a condição de cancelamento CANCELCLEAR (comando Pi, tecla Cancel)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Continuar busca /BLOCKSEARCHRUN_CONTINUE/ Nº 50

Definições: Continue a localização. (Bloco NC = Stopre)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Continuar busca /BLOCKSEARCHRUN_RESUME/ Nº 52

Definições: Continue a localização (Comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Continuar processamento de interpretador /CONTINUE_INTERPR/ Nº 91

Definições: Inicie a continuação do processamento do interpretador (parada interna do pré-processamento).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Continuar processamento de programa /RESUMEPROG/ Nº 26

Definições: Inicie a continuação do processamento do programa.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Não permitido se:
1. Estado de programa ativo
2. Existe uma reação de alarme:
   que impede executar uma partida,
   ou dificulta uma frenagem.
3. A aproximação do ponto de referência ainda não foi executada.

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Executar aproximação de ponto de referência

Continuar programa em TeachIn /RESUME_TEACHINPROG/ Nº 83

Definições: Continue um programa no submodo TeachIn.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Veja STARTSIG e MODESWITCHTOAPROGMODE

Delete o marcador /CLEARM/ Nº 79

Definições: Delete o marcador (Bloco_NC, CLEARM)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Desativar bloqueo de entrada /BLOCKREADINHIBIT_OFF/ Nº 66

Definições: Desative o bloqueio de leitura do bloco de processamento principal.
(Sinal Vdi: Bloqueio de leitura)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Desativar função saltar bloco /PROGMODESLASHOFF/ Nº 62

Definições: Desative a omissão de blocos Slash
(Sinal Vdi: Omissão de blocos)
Não permitido se:
1. o nível de encadeamento é muito grande

Possível medida para:
1. Esperar até concluir a ASUP em andamento ou cancelar o programa

Desativar passagem de ensaio /PROGMODEDRYRUNOFF/ Nº 64

Definições: Desative o processamento de teste
(Sinal Vdi: Override de avanço rápido)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Esperar até a ASUP iniciada estar concluída ou cancelar o programa
2. Cancelar programa

Desativar teste de programa /PROGTESTOFF/ Nº 70

Definições: Desative o teste de programa.
(Sinal Vdi: Teste de programa)
Não permitido se:
1. O estado do canal NCK não estiver em "Ready"

Possível medida para:
2. Cancelar programa ou processo com a tecla Reset
ou esperar pela conclusão do programa

Desligar gerador de funções /FUNCTGENOFF/ Nº 56

Definições: Desative o gerador de função (comando Pi).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Desligar modo Single-Block /SINGLEBLOCKOFF/ Nº 19

Definições: Desativação do bloco-a-bloco.
(Sinal Vdi: Desativar bloco-a-bloco)
Não deveria ocorrer nenhum alarme

Desseleção da sobregravação /OVERSTOEROFF/ Nº 9

Definições: Desseleção da sobregravação (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

Devido ao GMO parar bloco único (tipo A) /BAGSTOP_SLBTYPA/ Nº 37

Definições: Pare por causa do bloco-a-bloco de grupo de modos.
(Sinal Vdi, bloco a bloco tipo A, após Stop em outro canal deste grupo de modos)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Devido ao GMO parar bloco único (tipo B) /BAGSTOPATEND_SLBTYPB/ Nº 38

Definições: Pare por causa do bloco-a-bloco de grupo de modos.
(Sinal Vdi, bloco a bloco tipo B, após Stop no limite de bloco de outro canal deste grupo de modos)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Digitalização ativa /DIGITIZEON/ Nº 53

Definições: ! Função Digitalização removida !
Ative a digitalização (comando Pi).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Digitalização inativa /DIGITIZEOFF/ Nº 54

Definições: ! Função Digitalização removida !
Desative a digitalização (comando Pi).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Esperar pela confirmação /MMCCMD/ Nº 60

Definições: Espere até vir a confirmação do MMC (bloco NC, MMC_CMD).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Esperar pelo marcador de programa /WAITM/ Nº 57

Definições: Espere por um marcador de programa (Comunicação de canal, bloco NC, WAITM).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Esperar pelo marcador de programa /WAITMC/ Nº 77

Definições: Espera condicional pelo marcador de programa (bloco NC, WAITMC).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Esperar por um fim de programa /WAITE/ Nº 58

Definições: Espere por um fim de programa (Comunicação de canal, bloco NC, WAITE).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Fase de inicialização /INIIT/ Nº 1

Definições: Execute a fase de inicialização. (interno, após Power On, inicialização das tarefas)

Fim da memória de sobregravação /OVERSTORE_BUFFER_END_REACHED/ Nº 39

Definições: Pare, pois o fim do OverstoreBuffer "_N_OSTOREXX_SYF" foi atingido.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Iniciar busca /BLOCKSEARCHRUN_START/ Nº 51

Definições: Inicie a localização (Comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Iniciar processamento de programa (programa) /STARTPROG/ Nº 24

Definições: Inicie o processamento do programa,
(Sinal Vdi, NC-Start)
Não permitido se:
1. Estado de programa ativo,
2. Existe uma reação de alarme:
   que impede executar uma partida,
   ou dificulta uma frenagem.
3. A aproximação de ponto de referência ainda não tenha sido executada

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Executar aproximação de ponto de referência

Iniciar processamento de programa (VDI) /CHANNELSTARTPROG/ Nº 25

Definições: Inicie o processamento do programa (comunicação de canal, bloco NC:START),
Não permitido se:
1. Estado de programa ativo
2. Existe uma reação de alarme:
   que impede executar uma partida,
   ou dificulta uma frenagem.
3. A aproximação do ponto de referência ainda não foi executada.
4. Foi selecionado um modo de operação incorreto (somente Automático).

Possível medida para:
1. Proteger partida com WAITE.
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Executar aproximação de ponto de referência
4. Selecionar modo de operação de programa

Iniciar processamento selecionado /STARTSIG/ Nº 33

Definições: Inicie o processamento selecionado.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Não permitido se:
1. Mudança de processo ativa (Mudança de modo de operação, ativar e desativar sobregravação)
2. Existe uma reação de alarme: que impede executar uma partida, ou dificulta uma frenagem.
3. Um processo está em execução (programa NC, localização de blocos, carregamento de dados de máquina)

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Nenhum

Interromper processamento de subrotina /PROGCANCELSUB/ Nº 17

Definições: Cancelamento do processamento da subrotina.
(Sinal Vdi: Cancelamento de níveis de programa)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Cancelar programa
2. Cancelar programa

Interromper repetição de subrotina /PROGRESETREPEAT/ Nº 16

Definições: Cancelamento da repetição de subrotina.
(Sinal Vdi: Apagar número de execuções da subrotina)
Não permitido se:
1. O nível de encadeamento é muito grande
2. Durante erro de reorganização de frenagem

Possível medida para:
1. Cancelar programa
2. Cancelar programa

Interrupção de usuário ASUP /INTERRUPT/ Nº 10

Definições: Execute uma interrupção de usuário "ASUP".
(Sinal Vdi, interface ASUP, interface digital-analógica)
Os alarmes podem ser ativados através do dado de máquina "HW_DEBUG_MASK" (somente para testes).
Não permitido se:
1. O canal está ativo devido a uma localização de blocos ou carregamento de dados de máquina
2. O canal está parado e quando devemos iniciar a ASUP "ASUP_START_MASK" e o atual bloco não pode ser reorganizado.
3. A aproximação de ponto de referência ainda não tenha sido executada

Possível medida para:
1. Esperar até a conclusão da localização de blocos ou do carregamento dos dados de máquina, ou cancelamento do programa com a tecla Reset
2. Ativar troca de blocos até o bloco NC estar reorganizado.
3. Executar aproximação do ponto de referência ou este estado pode ser ignorado através do dado de máquina "ASUP_START_MASK".

Interrupção usuário /INTERRUPT_SIGNAL/ Nº 87

Definições: Execute uma interrupção de usuário "ASUP".
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
Evento coletivo para todos sinais de interrupção.
Este evento decide qual interrupção de fato
desejamos disparar. Possíveis
candidatos são:
INTERRUPT
INTERRUPTFASTLIFTOFF
INTERRUPTBLSYNC
INTERRUPT_TOPROG_NOEPOS
INTERRUPT_START
Veja INTERRUPT

Interrupção usuário (posição inicial) /INTERRUPT_START/ Nº 86

Definições: Ative uma interrupção de usuário "ASUP". Executado somente em estado de canal READY.
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
Veja INTERRUPT

Interrupção usuário com levantamento rápido /INTERRUPTFASTLIFTOFF/ Nº 11

Definições: Execute uma interrupção de usuário "ASUP" com retração rápida.
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
como INTERRUPT

Interrupção usuário no fim de bloco /INTERRUPTBLSYNC/ Nº 12

Definições: Execute uma interrupção de usuário "ASUP" no limite do bloco.
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
como INTERRUPT

Interrupção usuário no modo manual /INTERRUPT_TOPROG_NOREPOS/ Nº 85

Definições: Ative uma interrupção de usuário "ASP" em um modo de operação manual (Jog, Ref, ...).
(Sinal Vdi, interface Asup, interface digital-analógica)
Veja INTERRUPT

Levantamento rápido /FASTLIFTOFF/ Nº 13

Definições: Execute uma retração rápida.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Ligar gerador de funções /FUNCTGENON/ Nº 55

Definições: Ative o gerador de função (comando Pi).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Mover ferramenta /TM_MOVETOOL/ Nº 14

Definições: Mova a ferramenta (somente no gerenciamento de ferramentas) (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Movimento de retrocesso e parada /RETREAT_MOVE_THREAD/ Nº 76

Definições: Movimento de retrocesso no G33 e parada.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Mudança automática do modo de operação /MODESWITCHTOSAVEDMODE/ Nº 6

Definições: Mudança automática de um modo de operação interno
para um modo de operação externo ajustado.
P. ex.: Durante o Teach: Modo interno = Automático ou MDA
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

Mudança para modo de programa /MODESWITCHTOAPROGMODE/ Nº 5

Definições: Mudança do modo de operação em um modo de operação "MDA ou Automático"
(Sinal Vdi: sinais de grupo de modo de operação)
Não é permitido se:

1. O canal estiver ativo (programa em execução, localização de blocos, carregamento de dados de máquina)
2. Foi dada partida em outro modo de operação de programa.
3. Um canal abandonou o grupo de modo de operação devido a uma interrupção.
4. Sobregravar

Possível medida para:

1. Cancelar programa com a tecla Reset
   ou parada de programa Stop (não durante a localização de blocos e o carregamento de dados de máquina)
2. Cancelar programa com a tecla Reset
3. Cancelar programa com a tecla Reset ou esperar até a conclusão da interrupção.
4. Desseleção da sobregravação

Mudança para modo manual /MODESWITCHTOAHANDMODE/ Nº 7

Definições: Mudança do modo de operação em um modo manual
(Sinal Vdi: sinais de grupo de modos, JOG, TEACH_IN, RE)
Não é permitido se:

1. O nível de encadeamento é muito extensa
   O atual processo de usinagem pode ser interrompido através de diversos eventos. Dependendo do evento, são ativados programas ASUP. Estes programas ASUP também podem ser interrompidos da mesma forma do programa de usuário. Por falta de memória não é possível obter um nível de encadeamento qualquer dos programas ASUP.
   Exemplo:
   Uma interrupção interrompe a atual execução de programa. Outras interrupções de prioridade mais alta interrompem as execuções de programa ASUP ativadas anteriormente.
2. O canal estiver ativo (programa em execução, localização de blocos, carregamento de dados de máquina)
3. Um canal abandonou o grupo de modos devido a uma interrupção.
4. Sobregravar

Possível medida para:

1. Cancelar programa com a tecla Reset
2. Cancelar programa com a tecla Reset
   ou parar programa (não durante a localização de blocos e o carregamento de dados de máquina)
3. Cancelar programa com a tecla Reset ou esperar até a conclusão da interrupção.
4. Desseleção da sobregravação

Mudar sistema de medição /CONVERT_SCALING_SYSTEM/ Nº 95

Definições: Serviço Pi para mudar sistema de medição
Não deveria ocorrer em nenhum alarme, pois, se necessário, o serviço PI é confirmado negativamente

Parada condicionada no fim de bloco /CONDITIONAL_STOPATEND/ Nº 73

Definições: Parada condicional no limite do bloco. Mesmo após a continuação com um NC-Start ainda existe um motivo de parada "Parada no fim do bloco", resultando em nova parada.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parada condicionada no fim de bloco (SBL2) /CONDITIONAL_SBL_DEC_STOPATEND/ Nº 74

Definições: Parada condicional no limite do bloco. Mesmo com Start o interpretador e o pré-processamento não é colocado nenhum bloco no processamento principal.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parada da busca de bloco /INTERPRETERSTOP_ALARM/ Nº 75

Definições: Parada do pré-processamento. (Alarme)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parada de processamento /STOPBAG/ Nº 88

Definições: Pare o processamento,
(Sinal Vdi, parada do grupo de modos)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parada de programa /STOPPROG/ Nº 30

Definições: Execute uma parada de programa. (Bloco NC, M0)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar após preparação de bloco /STOPATIPOBUFFER_ISEMPTY_ALARM/ Nº 71

Definições: Pare no fim do pré-processamento de blocos (Alarme)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar movimento Jog /STOPJOGREF/ Nº 31

Definições: Pare o movimento em JOG.
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar no fim de bloco /STOPATEND_ALARM/ Nº 67

Definições: Pare no limite do bloco (Alarme)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar no fim do subrotina assíncrono /STOPPROGATASUPEND/ Nº 43

Definições: Pare do fim da ASUP, caso tenha iniciado a partir do "parado". (Comando interno)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar processamento de digitalização /STOPDIGITIZE/ Nº 32

Definições: ! Função Digitalização removida !
Pare o processamento de digitalização.
(Sinal Vdi: NC-Stop)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar processamento no limite de bloco (programa) /PROG_STOP/ Nº 41

Definições: Pare o processamento no limite de bloco. (Bloco NC, M00/M01)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar processamento no limite de bloco (VDI) /STOPPROGATBLOCKEND/ Nº 42

Definições: Pare o processamento no limite de bloco
(Alarme, sinal Vdi: NC-Stop no limite de bloco)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar processo ativo /STOPSIG/ Nº 34

Definições: Pare o processamento ativo.
(Sinal Vdi: NC-Stop)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar todos os eixos /STOPALL/ Nº 29

Definições: Pare todos os eixos
(Sinal Vdi, Stopall ou através da tecla Reset)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Parar todos os eixos /STOP_ALARM/ Nº 68

Definições: Pare todos eixos (Alarme)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Partir busca de bloco /PREP_STOP/ Nº 40

Definições: Inicie o pré-processamento (Bloco NC, Stopre)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Partir programa em TeachIn /START_TEACHINPROG/ Nº 82

Definições: Partida de um programa no submodo TeachIn.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Veja STARTSIG e MODESWITCHTOAPROGMODE

Processamento de dados de máquina /INITIALINISTART/ Nº 35

Definições: Inicie o processamento dos dados de máquina. (Comando Pi)
(o arquivo INI já está no NCK)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Processamento de dados de máquina (externo) /INITIALINIEXTSTART/ Nº 36

Definições: Inicie o processamento dos dados de máquina. (comando Pi)
(arquivo INI está em local externo (p. ex:) no MMC)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Processamento de digitalização /STARTDIGITIZE/ Nº 28

Definições: ! Função Digitalização removida !
Inicie o processamento do submodo Digitalização.
(Sinal Vdi: NC-Start)
Não permitido se:
1. Movimento em JOG ativo
2. Existe uma reação de alarme:
   que impede executar uma partida,
   ou dificulta uma frenagem.
3. A aproximação do ponto de referência ainda não tenha sido executada.

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.
3. Executar aproximação de ponto de referência

Prosseguir o processamento selecionado /RESUMEJOGREFDIGIT/ Nº 27

Definições: Inicie a continuação do processamento selecionado.
(Sinal Vdi: NC-Start)
(JOG ou ponto de referência)
Não permitido se:
1. Movimento em JOG ativo
2. Existe uma reação de alarme:
   que impede executar uma partida,
   ou dificulta uma frenagem.

Possível medida para:
1. Nenhuma
2. Executar condição de cancelamento de alarme.

Reorganizar após preparação de bloco /STOPATIPOBUF_EMPTY_ALARM_REORG/ Nº 72

Definições: Pare no fim do pré-processamento de blocos (Alarme)
seguido de uma organização do processamento de blocos.
Não permitido se:
1. o nível de encadeamento é muito grande

Possível medida para:
1. Esperar até concluir a ASUP em andamento ou cancelar o programa

Reorganizar processamento de bloco /PURE_REORG/ Nº 84

Definições: Reorganização do processamento de blocos
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Reset /RESET/ Nº 2

Definições: Execute o Reset. (Reset do sinal Vdi, reset do grupo de modos ou após Power On)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

Reset devido ao fim de programa /PROG_END/ Nº 4

Definições: Execute o Reset, o fim de programa foi reconhecido (bloco NC de dados 30)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

Salvar subrotina assíncrono /ASUPDEFINITION/ Nº 47

Definições: Salve a definição de uma ASUP que pode ser ativada. (Comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Seleção da sobregravação /OVERSTOERON/ Nº 8

Definições: Seleção da sobregravação (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme.

Seleção do programa a partir dum outro canal /CHANNEL_PROGSELECT/ Nº 46

Definições: Seleção de programa de outro canal. (Comunicação de canal, bloco NC INIT)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Seleção do programa a partir dum outro canal /INIT_SYNC/ Nº 59

Definições: Seleção de programa de outro canal com sincronização
(comunicação de canal, bloco NC: INIT + SYNC)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Selecionar bloco NC /BLOCK_SELECT/ Nº 80

Definições: Seleção de um bloco NC (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Selecionar programa /PROGSELECT/ Nº 44

Definições: Selecione o programa (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Selecionar programa externo /PROGSELECTEXT/ Nº 45

Definições: Selecione o programa que ainda se encontra externamente (comando Pi)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Todos os DM (NEW_CONF) ativos /NEWCONF/ Nº 48

Definições: Passa todos dados de máquina para modo ativo (comando Pi) com o atributo (NEW_CONF).
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Todos os DM (NEW_CONF) ativos (busca de bloco) /BLOCKSEARCHRUN_NEWCONF/ Nº 90

Definições: Passe todos dados de máquina para modo ativo com o atributo (NEW_CONF).
(Bloco_NC, NEW_CONF durante localização de blocos)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Todos os DM (NEW_CONF) ativos (programa) /NEWCONF_PREP_STOP/ Nº 89

Definições: Passe todos dados de máquina para modo ativo com o atributo (NEW_CONF).
(Bloco_NC, NEW_CONF)
Não deveria ocorrer em nenhum alarme

Tornar efetivos dados de usuário /SET_USER_DATA/ Nº 93

Definições: Passar para estado ativo os dados de usuário,
isto é, por exemplo, novos comprimentos de ferramenta
são imediatamente ativados via MMC no programa em processamento
Não permitido se:

1. O estado de canal NCK não estiver em "parado"
2. O canal estiver parado e o atual bloco não poder ser reorganizado.

Possível medida para:

1. Pressionar tecla Stop / Bloco a bloco / Reset / StoAtEnd (em Auto).
2. Ativar a troca de blocos até o bloco NC estar reorganizado.

Reações do sistema 9

9.1 Reações do sistema em alarmes SINUMERIK

Identificador	COMPBLOCKWITHREORG
Efeito	O bloco de preparação detectou um erro, que pode ser corrigido através da modificação do programa. A reorganização é realizada após a modificação de programas. • Bloco de correção com reorganização.

Identificador	COMPENSATIONBLOCK
Efeito	O bloco de preparação detectou um erro, que pode ser corrigido através da modificação do programa. • Bloco de correção.

Identificador	FOLLOWUP
Efeito	Acompanhamento de eixos • NC troca para modo de acompanhamento.

Identificador	INTERPRETERSTOP
Efeito	Execução do programa é abortada após todos os blocos de preparação (Buffer de interpolação) serem processados. • Parada de interpretação

Identificador	LOCALREACTION
Efeito	• Reação de alarme local.

Identificador	NOALARMREACTION
Efeito	• Nenhuma reação de alarme.

Identificador	NOREADY | NCKREACTIONVIEW
Efeito	NCK-Ready off: Ativa a desaceleração rápida (por exemplo, com corrente de frenagem máxima) de todos os acionamentos, retira a liberação de todos os eixos de NC, libera o relé de NC ready. • NC não está pronto.

Identificador	NOREADY | BAGREACTIONVIEW
Efeito	BAG-Ready off: Ativa a desaceleração máxima (por exemplo, com corrente de frenagem máxima) dos eixos neste modo de operação, retira a liberação do servo para os eixos de NC em questão. • BAG não está pronto

Identificador	NOREADY
Efeito	Channel-Ready off: Ativa desaceleração rápida dos acionamentos deste canal (por exemplo, com corrente de frenagem máxima), retira a habilitação do servo dos eixos em questão. • Canal não está pronto.

Identificador	NONCSTART
Efeito	Não é possível iniciar um programa neste canal. • NC start inibido para este canal.

Identificador	NOREFMARK
Efeito	Os eixos deste canal devem ser referenciados novamente. • Referência de eixos neste canal.

Identificador	SETVDI
Efeito	Alarme de interface de sinal é setado. • Sinal de interface é setado.

Identificador	SHOWALARM
Efeito	Alarme é apresentado na MMC. • Indicação do alarme

Identificador	STOPBYALARM
Efeito	Rampa de parada de todos os eixos de canal. • NC-Stop através de um alarme.

Identificador	STOPATENDBYALARM
Efeito	Parada no final do bloco. • NC-Stop através de um alarme no final do bloco.

Identificador	SHOWALARMAUTO
Efeito	O alarme é apresentado sempre que o Bit 0 dos dados de máquina ENABLE_ALARM_MASK for setado. A reação deve ser setada sempre que um alarme ocorra durante o modo automático sem operação manual realizada pelo usuário. • Reação de alarme no modo automático

Identificador	SHOWWARNING
Efeito	O alarme é apresentado sempre que o Bit 1 dos dados de máquina ENABLE_ALARM_MASK for setado. É proposital para o caso de alarmes que devem normalmente ser suprimidos. • Apresentação de alarme

Identificador	ALLBAGS_NOREADY
Efeito	O sinal de ready é cancelado em todos os grupos de modos de operação. A reação corresponde deste modo à NCKREACTIONVIEW|NOREADY,a diferença é que o contato de NC-READY não é cancelado e o bit VDI correspondente não é setado. Isto é desejado em caso de parada de emergência, por exemplo. • BAG não está pronto

Identificador	DELAY_ALARM_REACTION
Efeito	Caso esta reação de alarme for configurada manualmente, todas as reações de alarmes, que ocorrerem neste momento, são memorizadas e não são ativas. Os alarmes são apresentados no HMI. Reações do grupo de modo de operação e do NCK são transferidas. As reações são eliminadas através da ativação da chamada do clearDelayReaction ou através de um alarme que foi configurado NO_DELAY_ALARM_REACTION. Ativa todas as reações de alarme com atraso. • Todas as reações específicas de canal com atraso através do alarme.

Identificador	NO_DELAY_ALARM_REACTION
Efeito	O estado DELAY_ALARM_REACTION é cancelada. • O alarme de atraso de reação é cancelado.

Identificador	ONE_IPO_CLOCK_DELAY_ALARM_REACTION
Efeito	Todas as reações de alarmes são atrasadas de um ciclo quando o alarme é emitido. Isto torna-se necessário como parte de desenvolvimento ESR. • Todas as reações de alarmes são atrasadas de um ciclo IPO, no alarme.

9.2 Critério de eliminação para alarmes

Identificador	CANCELCLEAR
Efeito	O alarme é cancelado pressionando-se a tecla cancel em qualquer canal. Também é limpo pela tecla de start do programa de peça. • Limpar alarme com a tecla Clear ou com NC START

Identificador	CLEARHIMSELF
Efeito	Auto-eliminação do alarme. O alarme é limpo não por uma ação do operador, mas explicitamente por um "clearAlarm" programado no código fonte do NCK. • Apresentação do alarme desaparece com a causa do alarme. Nenhuma ação de operação é necessária.

Identificador	NCSTARTCLEAR
Efeito	O alarme é limpo ao iniciar um programa no canal o qual o alarme ocorreu. O alarme é limpo por um NC reset. • Limpar o alarme com NC START ou a tecla de RESET e continuar o programa.

Identificador	POWERONCLEAR
Efeito	O alarme é cancelado desligando/ligando o controlador (POWER ON). • Desligue e ligue o controlador.

Identificador	RESETCLEAR
Efeito	O alarme é limpo ao pressionar a tecla de Reset no canal o qual o alarme ocorreu. • Apagar um alarme com a tecla reset. Reiniciar o programa.

Identificador	BAGRESETCLEAR
Efeito	O alarme é apagado com o comando "BAGRESETCLEAR" ou com um reset em todos os canais deste BAG. • Pressionar a tecla RESET para limpar os alarmes em todos os canais deste BAG. Reiniciar o programa.

Identificador	NCKRESETCLEAR
Efeito	O alarme é apagado com o comando "NCKRESETCLEAR" ou com um reset em todos os canais. • Apagar um alarme em todos os canais com a tecla RESET. Reiniciar o programa.

Identificador	NOCLEAR
Efeito	A informação de eliminação é apenas necessária para o pseudo número interno do alarme EXBSAL_NOMOREALARMS.

9.3 Reações do sistema por alarmes SINAMICS

Denominação	NENHUM
Reação	Nenhum
Descrição	Nenhuma reação quando a falha ocorrer

Denominação	OFF1
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do OFF3 seguida por um pulso de desabilitação
Descrição	Controle de malha fechada de velocidade (p1300 = 20, 21) • n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (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 expirar (p1217). A velocidade igual a zero é detectada se a velocidade atual cair abaixo do limite (p1226) ou se o tempo de monitoração (p1227) iniciou quando o valor de referência do limite de velocidade (p1226) expirou. Controle de malha fechada de torque (p1300 = 23) • O seguinte se aplica ao controle de malha fechada de torque: Reação como em OFF2 • Na alteração no controle de torque (p1501): Não há uma resposta específica do freio. Quando a velocidade real (p1226) cair abaixo do limite de velocidade, o freio do motor será fechado caso esteja parametrizado com 1. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217).

Denominação	OFF2
Reação	Pulso interno e externo de desativação
Descrição	Controle da malha fechada de velocidade e de torque • Eliminação instantânea do pulso, o acionamento está "beirando" uma parada. • O freio do motor é fechado imediatamente, caso esteja parametrizado. • O bloqueio do eixo é ativado.

Denominação	OFF3
Reação	Frenagem na rampa de desaceleração do OFF3 seguida por um pulso de desabilitação
Descrição	Controle de malha fechada de velocidade (p1300 = 20, 21) • n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1135). • Quando a velocidade zero é detectada, o freio do motor (se parametrizado) é fechado. Os pulsos são suprimidos quando o tempo de aplicação de freio expirar (p1217). A velocidade igual a zero é detectada se a velocidade atual cair abaixo do limite (p1226) ou se o tempo de monitoração (p1227) iniciou quando o valor de referência do limite de velocidade (p1226) expirou. • O bloqueio do eixo é ativado. Controle de malha fechada de torque (p1300 = 23) • Alterar para operação de controle de velocidade e outras reações como descritas para operação de controle de velocidade

Denominação	STOP1
Reação	-
Descrição	Disponível em breve

Denominação	STOP2
Reação	n_set = 0
Descrição	• n_set=0 é especificado imediatamente para a frenagem na rampa de desaceleração (p1135). • O acionamento permanece em malha fechada de velocidade.

Denominação	IASC/DCBREMSE
Reação	-
Descrição	• Para motor síncrono: Na ocorrência de uma falha, na reação é disparada uma frenagem por curto-circuito na armadura. As condições para P1231 = 4 devem ser preenchidas. • Para motor assíncrono: Na ocorrência de uma falha com reação é disparada a frenagem. A frenagem deve ser utilizada em operação (p1232, p1233, p1234).

Denominação	ENCODER
Reação	Pulso interno e externo de desativação (p0491)
Descrição	A reação de falha ENCODER é aplicada de acordo com o ajuste em p0491. Ajustes de fábrica: p0491=0 -- Falha de encoder resulta em OFF2

Reconhecimento de falhas

Especifica o padrão de reconhecimento de falhas após a eliminação das causas.

Denominação	POWER ON
Descrição	A falha é reconhecida através de um POWER ON (desligue e ligue o acionamento). **Nota:** Caso esta ação não elimine a causa da falha, esta é apresentada novamente imediatamente após a ligação.

Denominação	IMMEDIATELY
Descrição	Após a correção de falha, o alarme pode ser eliminado pressionando a tecla RESET.

Referência ao parâmetro SINAMICS

Nos campos "Causa" e "Reparo" são indicados alarmes referentes a cada parâmetro SINAMICS.

O número do parâmetro consiste em um "p" ou "r", seguido por um número de 4 dígitos (xxxx) e um índice (opcional), por exemplo p0918[0...3].

Literatura

Uma descrição detalhada dos parâmetros SINAMICS está localizada em:

Manual de relações SINUMERIK 828D, SINAMICS S120, descrição dos parâmetros

Anexo

A

A.1 Lista de abreviações

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
ALM	Active Line Module	Módulo de alimentação para acionamentos
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	Tipo de operação "Automatic"	
AUXFU	Auxiliary Function	Funções auxiliares
BA	Modo de operação	
BAG	Grupo de modos de operação	
BCS	Sistema de coordenadas básico	
BERO	Chave fim de curso sem contato (sensor de proximidade) com oscilação por reação	
BHG	Terminal portátil	
BICO	Binector Connector	Tecnologia de interconexão no acionamento
BIN	Binary Files	Arquivos binários
BIOS	Basic Input Output System	
BTSS	Interface de painel de comando	
CAD	Computer-Auded Design	
CNC	Computerized Numerical Control	Comando numérico computadorizado
COM Board	Communication Board	
CP	Communication Processor	
CPU	Central Processing Unit	Unidade de processamento central
CR	Carriage Return	
CRC	Cyclic Redundancy Check (verificação de redundância cíclica)	Inspeção da soma de controle
CRT	Cathode Ray Tube	Tubos de raios catódicos
CSB	Central Service Board	Unidade de PLC
CTS	Clear To Send:	Mensagem de pronto para enviar em interfaces de dados seriais
CUTCOM	Cutter radius compensation:	Correção do raio da ferramenta
DB	Módulo de dados no PLC	
DBB	Byte de módulo de dados no PLC	
DBW	Palavra de módulo de dados no PLC	
DBX	Bit de módulo de dados no PLC	
DDE	Dynamic Data Exchange	Troca de dados dinâmica
DIN	Deutsche Industrie Norm (Norma industrial alemã)	

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
DIR	Directory	Diretório
DLL	Dynamic Link Library	
DO	Drive Object	Drive object
DPM	Dual Port Memory	
DRAM	Dynamic Random Access Memory	Módulo de memória dinâmica
DRF	Differential Resolver Function	Função de resolução diferencial (manivela)
DRIVE-CLiQ	Drive Component Link with IQ	
DRY	Dry Run	Avanço de teste
DSB	Decoding Single Block	Bloco a bloco de decodificação
DSR	Data Send Ready	Mensagem de pronto para enviar em interfaces de dados seriais
DW	Palavra de dados	
DWORD	Palavra dupla (atual 32 bits)	
E	Entrada	
E/A	Entrada/saída	
ENC	Encoder	Gerador de valor real
EPROM	Erasable Programmable Read Only Memory	Memória de leitura apagável e eletronicamente programável
ERROR	Error from printer	
ETC	Tecla ETC	Expansão da barra de softkeys no mesmo menu
FB	Módulo de função	
FBS	Tela plana	
FC	Function Call	Módulo de função no PLC
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 chamados
FIPO	Interpolador fino	
FM	Módulo de função	
FM-NC	Módulo de função Numerical Control	Comando numérico
FPU	Floating Point Unit	Unidade de ponto flutuante
FRA	Módulo do Frame	
FRAME	Registro de dados	Conversão de coordenadas com componentes de deslocamento de ponto zero, rotação, conversão em escala, espelhamento
FRK	Correção do raio da fresa	
FST	Feed Stop	Parada de avanço
FUP	Plano de operação (método de programação para PLC)	
GP	Programa básico	
GUD	Global User Data	Dados de usuário globais
HD	Hard Disk	Disco rígido
HEX	Abreviação para número hexadecimal	

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
HiFu	Função auxiliar	
HMI	Interface homem-máquina	Interface de operação do comando numérico
HSA	Acionamento do fuso principal	
HW	Hardware	
IBN	Colocação em operação	
IF	Habilitação de pulsos do módulo de acionamento	
IGBT	Insulated Gate Bipolar Transistor	
IK (GD)	Comunicação implícita (dados globais)	
IKA	Interpolative Compensation	Compensação interpolatória
IM	Módulo de interface	Módulo de interface
INC	Increment	Incremento
INI	Initializing Data	Dados de inicialização
IPO	Interpolador	
ISO	International Standardization Organisation	Organização internacional para padronização
JOG	Modo de operação "Jogging"	
K-Bus	Bus de comunicação	
KD	Rotação de coordenadas	
KDV	Comparação cruzada de dados	Comparação cruzada de dados entre NCK e PLC
KOP	Plano de contatos (método de programação para PLC)	
$K_{Ü}$	Relação de transmissão	
KV	Fator de amplificação do circuito	Fator de amplificação do circuito de regulagem
K_v	Fator de amplificação do circuito	
LCD	Liquid-Crystal Display: Display de cristal líquido	
LED	Light Emitting Diode (diodo emissor de luz)	Light emitting diode
LF	Line Feed	
LUD	Local User Data	Dados de usuário locais
MAIN	Main program	Programa principal (OB1, PLC)
MB	Megabyte	
MCP	Machine Control Panel	Painel de comando da máquina
MCP	Painel de comando da máquina	
MCS	Sistema de coordenadas da máquina	
MD	Dados de máquina	
MDA	Modo de operação "Manual Data Automatic"	Entrada manual
MLFB	Denominação de produto legível por 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 (núcleo) do comando numérico
NCU	Numerical Control Unit	Unidade de hardware do NCK
NPV	Deslocamento de ponto zero	

Abreviação	Derivação da abreviação	Significado
OB	Módulo de organização no PLC	
OEM	Original Equipment Manufacturer	
OP	Operation Panel	Painel de operação
OPI	Operation Panel Interface	Interface do painel de comando
OSI	Open Systems Interconnection	Norma para comunicação do processador
P-Bus	Bus periférico	
PC	Microcomputador	
PCMCIA	Personal Computer Memory Card International Association	Padrão para cartões de memória
PCU	Programmable Control Unit	
PG	Dispositivo de programação	
PI	Instância de programa	
PLC	Programmable Logic Control	Controlador lógico programável
POE	Unidade de organização do programa	no programa de usuário de PLC
PPU	Panel Processing Unit	Comando numérico em painel
PZD	Dados de processo para acionamentos	
QEC	Quadrant Error Compensation	Compensação de erro de quadrante
QFK		Compensação de erro de quadrante
RAM	Memória de acesso aleatório	Memória de programa que pode ser lida e gravada
REF POINT	"Aproximação do ponto de referência" no modo de operação JOG	
REPOS	"Reposicionamento" no modo de operação JOG	
RPA	R-Parameter Active	Área de memória no NCK 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	Ativa uma parte de envio, sinal de controle de interfaces seriais de dados
SBL	Single Block	Bloco a bloco
SBR	Subroutine	Subrotina (PLC)
SD	Dado de ajuste	
SDB	Módulo de dados de sistema	
SEA	Setting Data Active	Identificação (tipo de arquivo) para dados de ajuste
SK	Softkey	
SKP	Skip	Salto (omissão) de bloco
SLM	Smart Line Module	
SM	Motor de passo	
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
SW	Software	
SYF	System Files	Arquivos de sistema
TEA	Testing Data Active	Identificação para dados de máquina
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
UFR	User Frame	Deslocamento de ponto zero
V24	Interface serial (definição dos cabos de troca entre DEE e DÜE)	
VPM	Voltage Protection Module	
VSA	Acionamento de avanço	
VSM	Voltage Sensing Module	
WAB		Aproximação e afastamento suaves
WCS	Sistema de coordenadas da peça	
WKZ	Ferramenta	
WLK	Correção do comprimento da ferramenta	
WZV	Gerenciamento de ferramentas	
WZW	Troca de ferramentas	
ZOA	Zero Offset Active	Identificação (tipo de arquivo) para dados de deslocamento de ponto zero

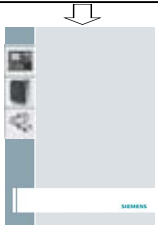
A.2 Visão geral da documentação

Vista geral da documentação SINUMERIK 828D

Documentação geral

Manual de publicidade
SINUMERIK 828D

Manual de publicidade
SINUMERIK 828D BASIC T



Catálogo NC82

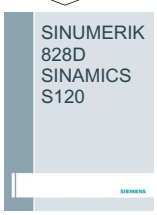
Diretrizes EMV

Documentação do usuário

Manual de operação
Torneamento
Fresamento

Manual de programação
Fundamentos
Preparação do trabalho
Ciclos de medição

Manual de programação
Torneamento ISO
Fresamento ISO



Manual de diagnósticos

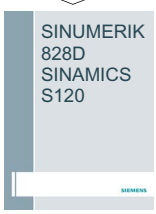
Documentação do fabricante e assistência técnica

Manual do aparelho
Manual de colocação em operação
Manual de assistência técnica

Manual de operação
Funções básicas
Funções de ampliação

Manual de operação
Linguagens ISO

Manual do sistema
Ctrl Energy



Manual de relações
Dados da máquina e
Sinais de interface
Descrição dos parâmetros

Documentação eletrônica

Industry Mall

DOConCD